

⑩ 日本国特許庁 (J P)

⑪ 特許出願公開

⑫ 公開特許公報 (A) 平2-22786

⑬ Int. Cl.⁵

G 07 D 3/00
9/02

識別記号

4 0 1
K

庁内整理番号

8109-3E
6929-3E

⑭ 公開 平成2年(1990)1月25日

審査請求 未請求 請求項の数 4 (全32頁)

⑮ 発明の名称 紙幣計数機

⑯ 特 願 昭63-172925

⑰ 出 願 昭63(1988)7月12日

⑱ 発 明 者 雪 雀 英 幸 東京都北区東田端1丁目12番6号 ローレル精機株式会社
東京研究所内

⑲ 出 願 人 ローレルパンクマシン 東京都港区虎ノ門1丁目1番2号
株式会社

⑳ 代 理 人 弁理士 志賀 正武 外2名

明 細 書

1. 発明の名称

紙幣計数機

2. 特許請求の範囲

(1) ホルダに装填された紙幣を回転筒の同心円上に均等に配置された吸引軸に吸着させて一枚ずつめくり取りながら金種判別するようになされた紙幣計数機において、

紙幣の表面パターンを読み取り、この表面パターンを予め記憶された基準データと比較することにより、この紙幣の金種を判別して金種コードを出力する一方、異常紙幣検出時にはエラーコード

を出力する金種判別機能(a)と、

この金種判別機能(a)によって出力されるエラーコードに基づいて、前記吸引軸による紙幣のめくり取り動作を中断せしめるべく、前記回転筒の回転を急停止させる」とともに、異常紙幣を前記吸引軸によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分離位置に停止せしめる分離停止機能(b)

を有する紙幣計数機。

と、

この分離停止機能(b)によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分離位置に停止せしめられた異常紙幣を確認入力可能な確認入力機能(c)と、

この確認入力機能(c)によって異常紙幣の確認がなされると、前記分離停止機能(b)による中断を解除して、中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開する継続計数機能(d)と、を有する紙幣計数機。

(2) 請求項1記載の紙幣計数機において、

前記確認入力機能(c)および継続計数機能(d)に代えて、

前記分離停止機能(b)によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分離位置に停止せしめられた異常紙幣を、自動的に未計数紙幣側に戻した上で、再度紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開するリトライ計数機能(e)

を有する紙幣計数機。

(3) 請求項2記載の紙幣計数機において、

前記リトライ計数機能(e)によって最初にめくり取り判別動作される紙幣が、再度異常紙幣として判別された場合、前記リトライ計数機能(e)によるリトライ処理を中止とするリトライ中止機能(f)と、

このリトライ中止機能(f)によってリトライ処理されずに、前記分離停止機能(b)によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分離位置に停止せしめられた異常紙幣を確認入力可能な確認入力機能(c)と、

この確認入力機能(c)によって異常紙幣の確認がなされると、前記分離停止機能(b)による中断を解除して、中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開する再統計数機能(d)

を有する紙幣計数機。

(4) 請求項1または請求項3記載の紙幣計数機において、

確認入力機能(c)が異常紙幣の金種コードをも入力可能な確認入力機能(c')であって、

この確認入力機能(c')によって入力される金

の時には、いわゆるパッチ装置と呼ばれる装置のセパレータを、未だホルダ側に位置して判別計数されていない状態にある紙幣の表面に押し付けることにより、吸引軸によるめくり取り動作を中断せしめ、この中断時に、異常種と判断された紙幣または判別異常紙幣(両者を含わせて異常紙幣と称す)を確認できるようになっている。

他方、後者の「紙幣類計数機における紙票類確認装置」は、前者の「紙票類計数機」と同様に、いわゆるパッチ装置のセパレータにより、以後の紙幣に対する吸引軸によるめくり取り動作を中断して異常紙幣を確認するようになしたもので、特にこの装置では、中断時の確認操作を行い易くするように、めくり取られた最後の紙幣を操作側から確認できるようにミラーを設けたものである。

「発明が解決しようとする課題」

すなわち、上記のように構成された紙幣計数機においては、異常紙幣検出時に、後述の紙幣が慣性回転する吸引軸内の残留真空圧によりめくり取られるようにするところを、セパレータによって

種コードと、前記金種コードと、前記金種判別機能(a)によって自動的に出力される金種コードとに基づいて、ホルダに装填される紙幣の合計金額を計算する金額計算機能(g)

を有する紙幣計数機。

3. 発明の詳細な説明

「産業上の利用分野」

本発明は、ホルダに装填された紙幣を吸引軸に吸着させて一枚ずつめくり取りながら金種判別するようになされた紙幣計数機に関するものである。

「従来の技術」

従来、この種の紙幣計数機として、特開昭57-787号公報に示す「紙票類計数機」と、実開昭58-129558号公報に示す「紙票類計数機における紙票類確認装置」がある。

前者の「紙票類計数機」は、ホルダに装填された紙票類(紙幣)を吸引軸に吸着させて一枚ずつめくり取りながら金種判別し、その金種が計数済みの金種(すなわち、一枚目の金種に相当する)と異なる場合に異金種と判断し、または金種判別が不能

強制的に阻止せしめているので、例えば流通券のように、傷付いて切れ易くなった紙幣の場合には、セパレータで押さえられた箇所と吸引軸により吸着された箇所との間で切れてしまうことがあるという不具合があった。

また、異常紙幣検出時には、計数を途中ストップして確認するのであるが、異常紙幣は、計数済みの紙幣の最後の一紙になってしまうため、前者の紙幣計数機においては、操作者が計数済みの紙幣から最後の異常紙幣のみを手でめくり分けた上で確認する必要があり、従ってその際の操作性が悪く、また、後者の紙幣計数機においては、その点の確認し易さが生じるが、実際には、判別のための光字系、または異常紙幣検出時のパッチ装置のセパレータなどの配置により、大きなミラーを設置することができず、結果として、確認し易さを大幅に向上させることができなかった。

さらに、従来の方法では、操作性が悪くともなっても、異金種検出、判別異常が発生したという場合には、めくり取られた最後の紙幣を確認すべ

ば一定回数統計を行うこともできたが、二重吸着検出の場合に限っては、たとえば紙幣がテープなどにより二枚以上積層されていたことを認識できた場合を除いては、本当に二重吸着であったか否か、あるいは一枚の紙幣の部分的な汚れを検出しただけか否かを認識することができず、最初から計数をやり直す必要があった。

この発明は、上記事情に鑑みてなされたものであって、セパレータを有するいわゆるバッチ装置を必要とせずに異常紙幣検出時に吸引筒による紙幣のめくり取り動作を中断せしめるとともに、吸引筒が配設された回振筒を急停止させて異常紙幣を吸引筒によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分口位置に停止せしめ、この分口停止中断時に異常紙幣の金額を認識することにより、この分口停止中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開することが可能な紙幣計数装置を提供することを目的とするものである。

また、第2の発明では、第1の発明において、異常紙幣の認識を操作者が行うことを必要とせず

に、中間分口位置に急停止せしめられた異常紙幣を自動的に未計数紙幣側に戻した上で、再度紙幣のめくり取り判別動作を行うことが可能な紙幣計数装置を提供することを目的とするものである。

また、第3の発明では、第2の発明において、自動的に未計数紙幣側に戻されて再度のめくり取り判別動作される紙幣が、再度認識して異常紙幣として判別された場合には、この再度のリトライ処理を中止して分口停止状態で停止せしめて、操作者による分口停止状態の異常紙幣を認識可能とした上で、さらにこの分口停止中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作を再開することが可能な紙幣計数装置を提供することを目的とするものである。

さらにまた、第4の発明では、第1の発明または第3の発明において、中間分口位置に停止せしめられた異常紙幣を認識する際、その金額情報を入力できるようにし、吸引筒のめくり取り動作中に出力される金額情報と、中断時に入力される金額情報とに基づいて、ホルダに装填される紙幣の

合計金額を計算することが可能な紙幣計数装置を提供することを目的とするものである。

「課題を解決するための手段」

このような目的を達成するため、第1の発明は、紙幣の表面パターンを読み取り、この表面パターンを予め記憶された基準データと比較することにより、この紙幣の金額を判別して金額コードを出力する一方、異常紙幣検出時にはエラーコードを出力する金額判別装置(a)と、この金額判別装置(a)によって出力されるエラーコードに基づいて、前記吸引筒による紙幣のめくり取り動作を中断せしめべく、前記回振筒の回転を急停止させるとともに、異常紙幣を前記吸引筒によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分口位置に停止せしめる分口停止装置(b)と、この分口停止装置(b)によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分口位置に停止せしめられた異常紙幣を認識入力可能な認識入力装置(c)と、この認識入力装置(c)によって異常紙幣の認識がなされると、前記分口停止装置(b)による中断を解除して、

中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開する進捗計数装置(d)とを有するようになされている。

また、第2の発明は、第1の発明の認識入力装置(c)および進捗計数装置(d)に代えて、分口停止装置(b)によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分口位置に停止せしめられた異常紙幣を、自動的に未計数紙幣側に戻した上で、再度紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開するリトライ計数装置(e)を有するようになされている。

また、第3の発明は、第2の発明において、リトライ計数装置(e)によって最初にめくり取り判別動作される紙幣が、再度異常紙幣として判別された場合、前記リトライ計数装置(e)によるリトライ処理を中止とするリトライ中止装置(f)と、このリトライ中止装置(f)によってリトライ処理されずに、前記分口停止装置(b)によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分口位置に停止せしめられた異常紙幣を認識入力可能な認識

入力機能(c)と、この確認入力機能(c)によって異常紙幣の確認がなされると、前記分離停止機能(b)による中断を解除して、中断時点からの紙のめくり取り判別動作を自動的に再開する差違計数機能(d)を有するようになされている。

さらにまた、第4の発明は、第1の発明または第3の発明において、確認入力機能(c)が異常紙幣の金種コードをも入力可能な確認入力機能(c')であって、この確認入力機能(c')によって入力される金種コードと、前記金種判別機能(a)によって自動的に出力される金種コードとに基づいて、ホルダに収められる紙幣の合計金額を計算する金額計数機能(e)を有するようになされている。

「作用」

第1の発明によれば、異常紙幣が検出されると、吸引軸を配設した回転筒が急停止せしめられて異常紙幣が吸引軸によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分離位置に停止せしめられるとともに、この分離停止中断時に異常紙幣の金種が確認されることにより、この分離停止中断時点

からの紙幣のめくり取り判別動作が自動的に再開される。

また、第2の発明によれば、異常紙幣が検出されて中間分離位置に急停止せしめられると、この異常紙幣が自動的に未計数紙幣欄に戻された上で、再度紙幣のめくり取り判別動作が自動的に再開される。

また、第3の発明によれば、第2の発明において、リトライ処理時に最初にめくり取り判別動作される紙幣が、再度異常紙幣として判別された場合には、リトライ処理を行わずに分離停止状態で停止せしめて、この分離停止状態の異常紙幣を確認できるようにし、この確認がなされると、前記した分離停止中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作が自動的に再開される。

さらにまた、第4の発明によれば、第1の発明または第3の発明において、中間分離位置に停止せしめられた異常紙幣の金種を入力すると、前記した分離停止中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作が自動的に再開されるとともに、この金種

入力時に入力される金種コードと、吸引軸により一枚ずつめくり取られる計数時に自動的に判別されて出力する金種コードとに基づいて、ホルダに収められる紙幣の合計金額が算出されるようになる。

「実施例」

以下、まず始めに、本発明を第1図～第14図に示す実施例に基づいて説明する。

まず、第1図～第3図に従って紙幣計数機構の構成を説明すれば、この計数機構は、紙幣Sをホルダ1に載せてこのホルダ1を軸2を中心として水平回転させることにより第1図実施例で示す計数位置、あるいは第1図側視で示す待機位置に移動させ、ホルダ1が計数位置にあるときに、回転筒3を軸4を中心として第1図反時計方向に回転させながら、回転筒3上の吸引軸5を軸8を中心として時計方向に回転させ、この吸引軸5内に真空圧を作用させてホルダ1上の紙Sを一枚ずつめくり取りながら計数を行うとともに、後述する受光器から紙幣Sの表面に照射した光線の反射光を

受光器で読み取って紙幣Sの判別を行うようにした構成となっている。

前記ホルダ1には、紙幣Sを裏側（吸引軸5の反対側）から支える台板11が設けられ、この台板11の表面11aは、反射光レベルが低くなるよう、黒色系に着色されて形成されている。

前記回転筒3および吸引軸5の軸4、6は、第3図に示すように中空状に形成されるとともに、吸入管路7を介して真空ポンプ8の吸入ポート9に接続されており、この真空ポンプ8の真空圧が、前記吸引軸5の外周の一部に設けた開口部10を介して紙幣Sに作用することにより、吸引軸5に紙幣Sが吸着されるようになっている。

また、前記吸入管路7の途中には圧力センサ11が設けられており、この圧力センサ11によって、吸入管路7内の真空圧が紙幣Sを吸着し得る程度に上昇したか否かが検出されるようになっている。

一方、前記真空ポンプ8の排気ポート12には、排気管路13が接続されており、この排気管路1

3の先端には、紙幣Sの側面に押気を吹き付けて紙幣S相互の分離を容易にするための押気ノズル14が設けられ、一方、押気管路13の途中には、紙幣Sの計数が行われていないときに押気を放出弁15に切り換えて押気ノズル14からの空気の発生を防止するソレノイドバルブ16が設けられている。

また、前記吸引部5のそれぞれには、第1図～第3図に示すように、一対の位置検知片5aが固定されている。

この位置検知片5aは、吸引部5の側面から突出し、且つ前記吸引部5の開口部10を間隔を以て互いに設けられたものであって、開口部10から外気が吸引されて吸引部5に紙幣Sが吸引された際に、紙幣Sを側面から支持して、紙幣Sの倒れあるいは折れ曲がりを防止するようになっている。

そして、このように前記位置検知片5aによって、吸引部5が吸引分離した紙幣Sの起立状態を検出することにより、二重送りされているか否かを検知する箇所(第1図において紙幣Sで示す吸引分離

口された位置)に、紙幣Sの位置検出が行われるようになっている。

また、前記回転筒3の外周には、磁性体から成る作動片17が直線貼付されており、これらの作動片17が磁気センサ18を作動させるか否かにより各吸引部5が検出位置(開口部10が紙幣Sに正対し、且つ吸引部5内が真空ポンプ8と通過される位置)にあるか、あるいは開始位置(開口部10が紙幣Sに正対する直前の位置)にあって、且つ吸引部5内が真空ポンプ8から通過される位置)にあるかが検出されるようになっている。

なお、第3図において、符号19は回転筒3をベルト20を介して駆動する計数モータ、符号21は真空ポンプ8をベルト22を介して駆動するポンプモータ、符号23はホルダ1を回転させるホルダモータ、符号24Aおよび24Bはホルダ1が開始位置(吸引部5に接近した位置)にあるか開始位置(吸引部5から退避した位置)にあるかを検出するホルダ位置検出スイッチである。

次に、紙幣Sを束ねた符券に記号を押す押印

図解について第1図および第2図を参照して説明する。

第1図において符号30で示されるものは、ホルダ1の側方に設けられた押印図解であって、この押印図解30は、ホルダ1の紙押さえ板1cに矢印(イ)～(ロ)方向に移動可能に支持された印盤30Aと、この印盤30Aの検知面を押圧する押圧体30Bと、この押圧体30Bを押圧駆動する印盤ソレノイド30Cにより形成される。

他方、第2図において符号31で示されるものは、ホルダ1の下方に設けられた押印図解であって、この押印図解31は、ホルダ1の紙押さえ板1dに第1図矢印(イ)～(ロ)方向に移動可能に支持された印盤31Aと、この印盤31Aの検知面を押圧する押圧体31Bと、この押圧体31Bを押圧駆動する印盤ソレノイド31Cにより形成される。

次に、前記吸引部5によってめくり取られた紙幣Sの二重送り検出図解について、第1図を参照して説明する。

第1図に符号37および符号38でそれぞれ示

されるものは、二重送り検出用ランプおよび受光素子(これらの素子によって二重送り検出センサが形成される)であり、符号39で示されるものは、受光素子38に紙幣Sからの通過光を集光する集光レンズである。

前記二重送り検出用ランプ37および受光素子38は共に、回転筒3側に向けて設けられたものであって、前記二重送り検出用ランプ37から発光された光線は、めくり取られた紙幣Sに対して交差する方向から照射され、且つ紙幣Sのめくり取り部分における略中央位置に照射されるようになっている。

そして、紙幣Sに対して照射され通過した光は、集光レンズ39により受光素子38に集光されてその光量が検出され、この受光素子38が検出した通過光量に基づき二重送りの判断がなされるようになっている。

すなわち、通過光量が所定値以上であれば正常な送り(一枚送り)と判断され、通過光量が所定値以下であれば二重送りと判断されるようになって

いる。

次に、紙幣Sの金額判別および貨幣判別を行う判別機構について第1図および第2図を参照して説明する。

第2図において符号40で示されるものは、吸引軸5によりめくり取られようとする未計数紙幣の底面側の紙幣Sに光を照射する投光器、符号41で示されるものは、この投光器40から紙幣Sに照射された光の反射光を受光する受光器であって、投光器40から照射される光は、紙幣Sの少なくとも図示二点領域で示されるエリアEを含む領域に照射されるようになっている。

また、前記受光器41は、紙幣表面のパターンに応じた電気信号を発生させるエリアセンサ42と、このエリアセンサ42に紙幣Sの反射光を集光する集光レンズ43とから構成されている。

前記エリアセンサ42は、紙幣SのエリアEの中から、判別に適した水平方向のラインパターンを複数検出して読み取ることができるよう構成されてなるもので、後述するように、判別制御回

路をそれぞれ制御する計数制御回路45(分端停止機能、確認入力機能、集統計数機能、リトライ計数機能、リトライ中止機能、金額計算機能)および判別制御回路46(金額判別機能)を説明する。

すなわち、計数制御回路45は、後述する計数制御プログラム(第5図および第6図参照)等を記憶しているROM47と、このROM47に記憶されているプログラムに従って各種のデータの書き込みと読み出しを行うRAM48と、これらを制御するCPU49とから構成されている。

さらに、CPU49には、入力側I/Oポートおよびレシーバ51を介して、計数動作開始を指示するスタートスイッチ52、金額および二重送り判別を行うための検出モードスイッチ53、貨幣判別を行うための貨幣モードスイッチ54が接続されるとともに、ホルダ1が閉位置にあるか開位置にあるかを検出するホルダ閉位置センサ24Aおよびホルダ開位置センサ24B、さらには、前記回転位置センサ18、圧力センサ11およ

び路46から出力されるトリガ信号により動作して、前記エリアEの特定ラインにおける反射光量を時系列の電気信号(アナログ信号)に変換して出力するようになっている。

すなわち、前記エリアセンサ42は、その検出方向のラインを設定した後、そのラインについて検出方向のデータを出力可能に構成されてなるもので、その検出方向がエリアEのX座標に対応し、また、その検出方向がエリアEのY座標に対応しており、このようなエリアセンサ42の縦横座標とエリアEのXY座標との対応によって、エリアEにおける表面パターン(ラインデータ)を、例えば、Y=1、Y=3とラインを指定して読み出すことができる。

このようにして、読み出されたエリアデータは、後述するように、A/D変換されて記憶され、ROM64に記憶されている基準データと比較されることにより、紙幣Sの金額判別および貨幣判別がなされることになる。

次に、第4図により、前記計数機構および判別

機構をそれぞれ制御する計数制御回路45(分端停止機能、確認入力機能、集統計数機能、リトライ計数機能、リトライ中止機能、金額計算機能)および判別制御回路46(金額判別機能)を説明する。

なお、前記操作スイッチ55としては、クリアスイッチの他、計数加算、指定(パッチ)、再監(チェック)、擦印、金額計算などのモードが適宜選択されるモード選択スイッチ、後述するように異常終了時の計数中断時に、判別異常紙幣に対する金額確認入力を行うための万券知、五千券知、千券知(この確認知は、異金額の確認にも用いられる)などがある。

ここで、前記モードについて簡単に説明すると、「計数加算」とは、紙幣の枚数を計数するとともにその計数値を計数動作毎に累積してゆくモードであり、「指定(パッチ)」とは、紙幣の枚数を例えば50枚と指定し、50枚の計数が完了した時点で、計数を中断して、50枚の計数済み紙幣と未計数紙幣とに分属するモードであり、また、「再監(チェック)」とは、取られた紙幣が設定枚数あるかを確かを確認するモードであり、さらに、「擦印」とは、紙幣の再監を行った後、この再監結果が正し

いならば符号に対して側面より、もしくは下方より捺印を行うモードであり、「全額計算」とは、ホルダに装填されて計数される紙幣の合計金額を算出して表示するモードである。

そして、これらのモードは、その機能が相反するものでない限り、互に同時に設定できるようにになっている。

ところで、第4図に示すスタートスイッチ52は、この要約図では、ホルダ1に装けられた押し知60(第1図参照)から形成されているが、例えば、ホルダ1に紙幣5が装填されたことを検出するセンサ(図示略)をスタートスイッチ52として使用してもよい。

また、前記CPU49には、出力部I/Oポート61およびドライバ62を介して、捺印ソレノイド30C、31C、二重送り検出用ランプ37あるいは投光管40から成るランプ、ホルダモータ23、計数モータ19、ポンプモータ21、ソレノイドバルブ16、および紙幣計数機構の動作パネル(図示略)などの装けられている紙幣の枚数、

そして、このようなエリアEにおける裏面パターンのデータを取り出す際には、まず、Y軸駆動用信号を出力してエリアEのY座標を決定してから、X軸駆動用信号を出力してエリアEのX座標を一定方向に変化させればよい。

すなわち、Y座標を1に設定してエリアEにおけるデータをラインデータ(X, 1)(値し、 $X=1 \sim X_{max}$)として読み出し、さらに、Y座標を3に設定してラインデータ(X, 3)(値し、 $X=1 \sim X_{max}$)として読み出し、これら読み出された複数のラインデータをRAM65に記憶し、且つROM64に記憶されている基準データと比較するようにすればよい。

一方、前記A/Dコンバータ73には、エリアセンサ34と同様に、増幅器78を介して二重検知用センサの受光素子38が設けられている。

また、これら増幅器72・78とA/Dコンバータ73との間には、出力部I/Oポート70からの切り換え信号によって動作するアナログスイッチ79・80がそれぞれ設けられており、これ

ら両方の有無などを表示する表示部63がそれぞれ接続されている。

一方、前記判別制御回路46は、判別制御プログラム(第7図および第8図参照)などを記憶しているROM64と、このROM64に記憶されているプログラムに従って各回データの読み込みと読み出しを行うRAM65と、これらを制御するCPU66とから形成されている。

さらに、前記CPU66には、出力部I/Oポート70および駆動回路71を介してエリアセンサ34が接続され、このエリアセンサ34の出力が増幅器72、A/Dコンバータ73、入力部I/Oポート74を介して前記RAM65に入力されるようになっている。

なお、前記駆動回路71からエリアセンサ34に供給される駆動信号は、X軸駆動用信号とY軸駆動用信号とからなり、これらX軸駆動用信号とY軸駆動用信号の出力によって紙幣のエリアEにおける特定位置の裏面パターン(エリアデータ)を読み出すようになっている。

らアナログスイッチ79・80によって、エリアセンサ34あるいは二重検知用センサの受光素子38のいずれか一方の出力信号がA/Dコンバータ73に送られるようになっている。

また、前記計数制御回路45のCPU49と判別制御回路46のCPU66とは、データ伝送用I/Oポート81、82を介して相互に接続されており、相互にデータを変換して駆動動作し得るようになっている。

以下、第5図～第8図、第9図、ならびに第11図～第14図に従って、前記計数制御回路45のROM47に記憶されたプログラムの内容を紙幣計数機構の動作とともに説明する。

なお、第5図は、(A)および(B)の2図から成り、また、第6図は(A)、(B)、(C)および(D)の4図から成る。

さらに、第5図、第6図におけるSNは以下の説明におけるステップNを示し、第9図、第13図～第14図におけるTは以下の説明におけるタイミングTを示すものとする。

(1) 計数制御動作1(第5図(A)~(B)および第9図参照)

第5図(A)

<ステップ1>

電源投入

<ステップ2>

ホルダ閉位置検出センサ24Aが動作されて、ホルダ1が閉位置にあるかを判断し、NOの場合には、ホルダモータ23を開駆動してホルダ1を開位置に設定し(ステップ3)、YESの場合には、次のステップ4に進む。

<ステップ4>

回転位置検出センサ18からの出力の有無により、吸引軸5が待機位置(すなわち、吸引軸5が紙幣Sに正対する位置)にあるかを判断し、NOの場合には、計数モータ19を低速で正転(計数時の方向)駆動させて吸引軸5を待機位置に設定し(ステップ5)、YESの場合には、次のステップ8に進む。

<ステップ6>

ループ駆動信号(SV)が出力されて、ソレノイドバルブ16を排気ノズル14側に切り換える。

<ステップ12>

回転位置検出センサ18からの出力の有無により、吸引軸5が開始位置(すなわち、吸引軸5の開口部10が紙幣Sに正対する直前の位置にあって、且つ吸引軸5内が真空ポンプ8から連続される位置)にあるかを判断し、NOの場合には、計数モータ低速逆転駆動信号(CMD-R)が出力されて、計数モータ19を低速で逆転(計数時とは逆の方向)駆動させて吸引軸5を開始位置に設定し(ステップ13)、YESの場合には、次のステップ14に進む(タイミングT3)。

<ステップ14>

圧力判定信号(VSW)が出力されるのを待って、すなわち、吸入管路7内の真空圧が所定の値まで上昇するのを待って、次のステップ15に進む(タイミングT4)。

<ステップ15>

前記圧力判定信号(VSW)が出力されることに

モード設定スイッチの設定操作がなされているか否かを判断し、YESの場合には、各種のモード設定操作に応じて操作されたモードを記憶し(ステップ7)、NOの場合には、次のステップ8に進む。

<ステップ8>

スタートスイッチ5.2からスタート信号(ST)が出力されたかを判断し、NOの場合には、前記ステップ6に戻り、YESの場合には、次のステップ9に進む(タイミングT1)。

<ステップ9>

ホルダ閉位置検出センサ24Bが動作されて、ホルダ1が閉位置にあるかを判断し、NOの場合には、ホルダモータ23を開駆動してホルダ1を開位置に設定し(ステップ10)、YESの場合には、次のステップ11に進む(タイミングT2)。

<ステップ11>

ポンプ駆動信号(PMP)が出力されて、ポンプモータ21が駆動されるとともに、ソレノイドバ

より、計数モータ正転駆動信号(CMD-FR)が出力されて、回転軸3および吸引軸5の高速回転が開始される。

第5図(B)

<ステップ16>

吸引軸5が紙幣Sを一枚ずつ吸着してめくり取るとともに、このめくり取り動作と並行して、回転位置検出センサ18が信号(SNS)を発生するたび、計数信号(CNT)が出力されて、紙幣Sの計数が計数される(タイミングT6-Tm)。

また、紙幣Sの判別を行うモードの際には、ほぼ同じタイミングで、エリアセンサ42の検出データを取り出すためのトリガー信号(TRG)が出力されて、紙幣Sの判別が行われる。

<ステップ17>

ホルダ1上の未計数紙幣Sがなくなって、吸引軸5による紙幣Sの吸着動作ができなくなることにより、吸入管路7内の真空圧が低下して圧力センサ11がOFFとなり、圧力判定信号(VSW)が出力されなくなった場合、または後述するよう

に、パッチモード時に吸引値5による設定値分の低圧Sのめくり取り動作が終了して回気筒3が急停止することにより、その後の低圧Sのめくり取り動作が中止された場合には、正常終了YESと判断して次のステップ18に進み、それ以外の場合にはNOとしてステップ30に進む。

なお、後述するように、吸気エラー、放気不一致エラーの検出は、正常終了した上での判断であるため、これらは正常終了に含まれるものとする。

<ステップ18>

計数モータ正転駆動信号(CMD-FF)の出力が停止され、代わりに計数モータブレーキ信号(CM-BRK)が出力されて、計数モータ19が急停止される(タイミングT0+1)。

また、同時にポンプ駆動信号(PMP)とソレノイドバルブ駆動信号(SV)の出力が停止されて、ポンプモータ21を停止するとともに、ソレノイドバルブ16を放出口15側に切り換える。

<ステップ19>

パッチモードがONとなっているかを判断

動作が前述の如く行われて、次のスタート信号(ステップ8)によって、直ちに計数を開始し得る状態に待機せしめられることとなる。

<ステップ30>

前記ステップ17において正常同終了と判断されていないと8、このステップ30では、後述するエラー検出(判別異常、真空切、真空不一致、二重吸着検出)により回気筒3が急停止されて吸引値5による低圧のめくり取り阻止がなされ、計数が中断せしめられた異常終了であるかを判断され、YESの場合にはステップ31に進み、NOの場合にはステップ18に戻る。

そして、前記したように、圧力判定信号(VSW)が出力されている(NOである)限り、あるいはパッチ動作が行われない限り、前記ステップ18、17、30の回をループして、後述するように計数動作を行う。

<ステップ31>

異常終了と判断されることにより、計数モータ19が急停止せしめられるとともに、ポンプモータ

21、YESの場合にはステップ20へ進み、NOの場合にはステップ22へ進む。

<ステップ20>

後述するように、パッチ動作が正常に終了したかを判断し、YESの場合にはステップ22に進み、NOの場合にはステップ21へ進む。

<ステップ21>

パッチ動作が正常に行われず、設定値分の低圧と未計数低圧とを区別に分断できなかったか不明であるため、異常を示すアラーム信号(ブザーなどを駆動する信号)を出力する。

<ステップ22>

後述するように、処理するモードに応じて自動的に、またはクリア印(クリアスイッチ)の動作によりホルダ1のオープン信号が出力されたかを判断を行い、YESの場合には第3図(A)のステップ2に戻り(タイミングT0)、NOの場合にはこのステップ22で待機する。

そして、ステップ2に戻った場合には、ホルダ1の開位設定動作と、吸引値5の検出位置設定

動作21が停止され、異常低圧の分断停止動作が行われる。

なお、この時の分断停止動作は、後述するパッチ動作の基本となるため、このステップ31から後述するステップ35までの処理については、第11図および第12図に示す状態説明図と、第13図に示すタイムチャートに従って、詳細に説明する。

すなわち、第11図に示すように、回気筒3の周囲に設けられた作動片17を回気筒位置センサ18が検出して、回気筒位置センサ出力信号(SNS)の立ち上がりとなるタイミングT81までに、低圧Sに対する判別処理が終了し、この低圧Sが異常低圧と判断されたとする。

そして、このタイミングT81で、第13図に示すように、計数モータ駆動信号(CMD正転)に代えて計数モータブレーキ信号(BRK)が与えられて、吸引値5が設定された回気筒3の回気が急停止される。

その後、タイミングT81時点で、回気筒位置

センサ18により 出された作動片17が、その回転位置センサ18により検出されなくなるまでの、すなわち、回転位置センサ出力信号(SNS)が立ち下がるまでの回転範囲内(第13図に示す位置から第12図に示す位置の回転範囲内)で、たとえば、第13図に示すタイミングT82において、回転部3の回転が完全に停止する。

そして、このタイミングT82において、異常紙幣S₁は、第12図に示すように、未計数紙幣(その最前面の紙幣がS₁で表される)とも、計数済み紙幣S_c、S_dとも離れた中間分離位置に停止されることになる。

なお、分離停止せしめられた異常紙幣S₁の直後の紙幣S₁は、吸引軸5内の残留真空圧により、分離停止動作時点においては、短時間の間、第12図に示すように吸引軸5に吸着されて折り曲げられた状態にあるが、紙幣S₁自身の弾性の強さ(弾性)で、矢印方向に直ちに復帰することになる。

<ステップ32>

異常紙幣S₁が計数モータ19の急停止で第1

を行うため、計数モータ19を低速で逆転駆動し(ステップ35)。2本前の吸引軸5を開始位置に設定した後、第5図(A)のステップ11に戻って、異常紙幣S₁に対する判別動作を再度行う。

すなわち、タイミングT83において、計数モータブレーキ信号(BRK)に代えて計数モータ駆動信号(CMD低速逆転)を与えて、計数モータ19を低速で逆転開始させる。

この逆転動作中のタイミングT84においては、第12図に異常紙幣S₁と未計数紙幣S₁との間に位置する吸引軸5が第11図に示す開始位置(未計数紙幣S₁にはほぼ正対している吸引軸5の位置を言う)まで逆転されて、異常紙幣S₁が第11図に示す紙幣S₁の位置まで戻り、さらにタイミングT85において、第12図に異常紙幣S₁と計数済み紙幣S_c、S_dとの間に位置する吸引軸5が第11図に示す開始位置まで逆転されることにより、分離停止された異常紙幣S₁が未計数紙幣S₁と一緒になる。

そして、このタイミングT85において、計数

2図に示すように中間位置で確実に分離停止されているか否かを判断し、YESの場合には次のステップ33へ進み、NOの場合にはステップ40へ進む。

この場合、回転部の回転が完全に停止するタイミングまでの間(例えば、タイミングT81からタイミングT83までの一定時間内)に、回転位置センサ出力信号(SNS)がON状態を保持していたか否かによって、分離停止が確実にあったか否かを判断することができる。

<ステップ33>

分離停止された異常紙幣S₁が、快速するリトライ処理によって、再計数された上で連続して異常紙幣として判別されたか否かを判断し、NOの場合には次のステップ34へ進み、同一紙幣が連続して異常紙幣と判断されたYESの場合には、ステップ36へ進む。

<ステップ34>

第12図に示す中間分離位置に分離停止された異常紙幣S₁を自動的に判別し直すリトライ処理

モータ駆動信号(CMD低速逆転)に代えて計数モータブレーキ信号(BRK)を再度与えて、この位置で停止させる。

そして、第5図(A)のステップ11に戻った場合には、ポンプモータ21を再度駆動し、圧力判定信号(VSW)が再度出力されたところで(タイミングT86)、計数モータブレーキ信号(BRK)に代えて計数モータ駆動信号(CMD正転)を与えて、異常紙幣S₁に対する判別動作を自動的に再開する(タイミングT87以降)。

次に、分離停止された異常紙幣S₁が、直前のリトライ処理によって再計数された上で、再び連続して異常紙幣S₁として判別された場合の処理について、ステップ36～ステップ41に基づいて説明する。

なお、このステップ36～ステップ41までの処理については、第11図および第12図に示す状態説明図と、第14図に示すタイムチャートに従って、詳細に説明する。

<ステップ36>

前記ステップ33において連続して判別異常と判断された異常低荷S1は、第12図に示すように、異常低荷S1が計数済み低荷S2、S3に比較した位置に分回停止された状態であるため、協作者による目視確認が多少とも行いにくい恐れがある。

これを解消するため、この第12図の分回停止状態の位置から、第1図に示す低荷S1の位置まで吸引船5(図位置3)を逆転させると良く、吸引船5を待機位置に戻す処理を、このステップ36からステップ39の間で行う。

すなわち、タイミングT103において、逆転方向に計数モータ駆動信号(CMD)を出力して、吸引船5が第11図に示す開始位置に戻るまで(このステップ36がNOの間)、計数モータ19を低速で逆転駆動し(ステップ37)、吸引船5が開始位置に戻された場合(このステップ36がYESの場合:タイミングT104)には、次のステップ38に進む。

<ステップ38>

じ。

以後、ポンプモータ21が駆動開始されて、圧力判定信号(VSW)が出力されることにより(ステップ14YES)、未計数低荷S1のめくり取り判別動作が再開されることとなる。

一方、このステップ40において、確認ステップが協作者の間(確認計数NOの間)、クリア卸が協作者されたか否かがステップ41において判断され、クリア卸が協作者されたYESの場合には、ステップ41から前記したステップ22と同様にステップ2へ戻ることになり、このステップ41がNOの場合には、ステップ40とステップ41とのループで待機することになる。

次に、CPU49における計数処理フローの詳細について第6図(A)~(D)を参照して説明し、さらにCPU66における判別処理フローの詳細について第7図および第8図を参照して説明する。

(い) 計数制御動作2(第6図(A)~(D)参照)

まず始めに、計数時の制御を、第6図(A)のフローを中心にして説明する。

吸引船5が、第11図に示す開始位置に戻された後、今度は、正転方向に計数モータ駆動信号(CMD)を出力(タイミングT105)して、吸引船5が第1図に示す待機位置に設定されるまで(このステップ38がNOの間)、計数モータ19を低速で正転駆動し(ステップ39)、待機位置に設定された場合(このステップ38がYESの場合:タイミングT106)、次のステップ40へ進む。

<ステップ40>

ステップ33~ステップ39を経て連続異常低荷S1が検出されて異常終了した場合、もしくは、ステップ32において異常低荷S1の分回停止に失敗した異常終了の場合には、協作者によって目視により異常低荷S1の全量確認がなされる。

この場合、異常低荷S1は、第1図に示すように、目視による確認が行い易い位置に設定されているため、協作者によって速早く確認が行われることになる。

そして、確認スイッチが協作者されることにより、確認計数がYESと判断されてステップ11へ進む。

第6図(A)

<ステップ100>

スタート

<ステップ101>

ポンプモータ21が駆動開始される。

<ステップ102>

図位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態により、吸引船5が開始位置にある(SNSがOFFである)か否かを判断し、NOの場合には、計数モータ19を低速で逆転させて吸引船5を開始位置に設定し(ステップ103)、YESの場合には、次のステップ104に進む。

<ステップ104>

搬出モードスイッチ53がONとなっているか否か、すなわち、低荷設定のパターンを読み取る必要があるか否かを判断し、YESの場合には、判別ON信号および搬出モード信号(但し、搬出モードスイッチ54がONのときのみ、以下同じ)を判別制御回路46(第7図に示す判別ルーチン)に出力するとともに(矢印①で示す)、二重送り状

出ランプ37および投光器40を点灯する(ステップ105)。

また、検出モードスイッチ53がOFFとなっている場合には、計数のみを行うと判断して、次のステップ106に進む。

<ステップ106>

真空ポンプ18が駆動され、且つ吸引軸5が開始位置に設定されることにより、吸引軸5内の真空圧が上昇し、圧力判定信号(VSW)が出力されるまで、このステップ106で待機する。

<ステップ107>

圧力判定信号(VSW)が出力されることにより、計数モータ19を高速で正転方向に回転させ始める。

<ステップ108>

OFF状態にある回転位置センサ出力信号(SNS)が、ON状態となる立ち上がり時となったか否かを検出し、YESの場合には次のステップ109へ進む。

<ステップ109>

検出モードスイッチ53がONとなっているか否かを判断し、YESの場合には次のステップ113に進み、NOの場合にはステップ114に進む。

<ステップ113>

後述するように、真金値が検出された場合、測定判別モードの時に真実不一致が検出された場合、全ての基準パターンと一致せずに判別異常と判断された場合、あるいは二度検出が検出された場合に、判別制御回路46(第7図に示す判別ルーチン)から出力されるエラー信号の入力(矢印⑤で示す)があるか否かを判断し、YESの場合には、エラー低値(異常低値)に対するリトライ処理もしくは確認処理を行うために、第8図(C)のステップ1135に進み、またエラー信号が入力されていないNOの場合には次のステップ114に進む。

<ステップ114>

パッチモードがONとなっているか否かを判断し、YESの場合には次のステップ115に進み、NOの場合には前記ステップ110に戻る。

前記ステップ108と同一のタイミングでトリガー信号(TRG)を判別制御回路46(第7図に示す判別ルーチン)に出力させる(矢印④で示す)。

<ステップ110>

回転位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を検出し、ON(YES)の場合には次のステップ111に進み、NOの場合にはステップ118に進む。

<ステップ111>

圧力判定信号(VSW)がONとなっているか否かを判断し、ON(YES)の場合には次のステップ112に進むとともに、OFF(ON)の場合には、ステップ180に進んで判別OFF信号を判別制御回路46(第7図に示す判別ルーチン)に出力し(矢印①で示す)、且つ計数モータ19、ポンプモータ21の駆動および二度送り検出用ランプ37、投光器40の点灯を停止(ステップ181)した後、正常終了時の処理を行うため第8図(D)のステップ182に進む。

<ステップ112>

<ステップ115>

低値のめくり取り枚数(計数値)と予め設定された設定値とを比較して、両値が一致したか否かを判断し、計数値が設定値に達していないと判断されたNOの場合には前記ステップ110に戻るとともに、計数値が設定値に達したと判断されたYESの場合には、いわゆるパッチ処理を行うために、第8図(B)のステップ120に進む。

このようにして、前記回転位置センサ出力信号(SNS)がON状態で、且つ圧力判定信号(VSW)がON、エラー信号の入力がなく、さらにパッチモードにおける一致が得られていない限り、前記ステップ110～ステップ115のルーチンを回り続け、前記ステップ110において回転位置センサ出力信号(SNS)がOFFとなったところで、次のステップ116に進む。

<ステップ116>

前記ステップ111と同様に、圧力判定信号(VSW)がONとなっているか否かを判断し、ON(YES)の場合には次のステップ117に進むと

もに、OFF(No)の場合には、ステップ118に進んで判別OFF信号を判別制御回路46(第7図に示す判別ルーチン)に出力し(矢印①で示す)、且つ計位モータ19、ポンプモータ21の駆動および二重送り給出用ランプ37、投光器40の点灯を停止(ステップ181)した後、正常終了時の処理を行うため、第6図(D)のステップ182に進む。

<ステップ117>

前記ステップ108と同様に、OFF状態にある回位置位センサ出力信号(SNS)が、ON状態となる立ち上がり時となったか否かを検出し、YESの場合には次のステップ118へ進み、NOの場合には前記ステップ116に戻る。

<ステップ118>

前記ステップ109と同様に、トリガー信号(TRG)を判別制御回路46(第7図に示す判別ルーチン)に出力する(矢印②で示す)とともに、紙幣のめくり取り枚数を計数するカウンタCNTに1を加算して(ステップ119)、前記ステップ11

により検出されて回位置位センサ出力信号(SNS)が立ち上がった時点で、カウンタCNTが1加算され(前記ステップ117〜ステップ119参照:第9図タイミングT0とする)、枚数一致状態が得られる(ステップ115)。

前記したように、異常紙幣の検出時と同様に、この時点で回位置3の回数を急停止せしめると、設定枚数目の紙幣S1は、第12図に示す中間分位置で停止してしまうため、直ぐには急停止せしめず、回位置3の回数を監視せしめて、その回位置を監視する。

<ステップ121>

回位置位センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、OFF(YES)となったら次のステップ122に進み、ON(NO)の場合にはこのステップ121で待機する。

なお、OFFとなった時とは、設定枚数目の紙幣S1が、第12図に示す位置に達した時に相当するものであり、仮に設定枚数プラス1枚目の紙幣が存在する場合には、該プラス1枚目の紙幣は

0に戻る。

次に、パッチ処理時(前記ステップ113YESの場合)の処理を、第6図(B)のフローを中心にして説明する。

第6図(B)

<ステップ120>

前記ステップ180と同様に、判別OFF信号を判別制御回路46(第7図に示す判別ルーチン)に出力して(矢印①で示す)、次のステップ121に進む。

なお、枚数一致に伴うパッチ処理を行うための、ステップ121以降のステップの説明においては、第11図および第12図に示す状態説明図と、第9図に示すタイムチャートを参照して詳細に説明する。

まず、始めに、計位値と設定値とが一致した時点の状態を説明する。

パッチ処理しようとする設定枚数目の紙幣が第11図に示す紙幣S1とすると、回位置3の位置に設けられた作動片17が回位置位センサ18

第12図に紙幣S1で示される位置にめくられることになる。

<ステップ122>

回位置位センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、ON(YES)となったら次のステップ123に進み、OFF(NO)の場合にはこのステップ122で待機する。

なお、ONとなった時とは、設定枚数目の紙幣S1が、第11図紙幣S1で示す位置に達した時に相当し、これは第9図のタイミングT0+1で示されるタイミングと一致するものであり、前記と同様に、設定枚数プラス1枚目の紙幣が存在する場合には、該1枚目の紙幣は第11図に紙幣S1で示される位置にめくられることになる。

<ステップ123>

そして、このタイミングT0+1で、第9図に示すように、計位モータ正伝駆動信号(CMD-FF)に代えて計位モータブレーキ信号(CM-BRK)が与えられて、吸引輪5が配位された回位置3の回数が急減速されるとともに、ポンプモ-

タ21の駆動および二重送り検出用ランプ37、
放光器40の点灯が停止される。

<ステップ124>

回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、次のステップ125とのループで、回転筒位置センサ出力信号(SNS)がON状態のまま回転筒3が停止したか否かを判断する。

すなわち、回転筒位置センサ出力信号(SNS)がON状態の時(ステップ124がYESの場合)、ステップ125において、該ON状態が一定時間継続していたか否かを判断し、一定時間経過していないNOの場合には、ステップ124とのループで待機し、また、一定時間経過したYESの場合には、該ON状態で回転筒3が停止できたと判断して次のステップ128に進む(第9図タイミングT_a+2)。

他方、ステップ124～ステップ125のループにおいて、該ON状態が一定時間経過せずに、途中でOFF状態となった場合には(ステップ1

戻す処理が行われる。

すなわち、このステップ126では、タイミングT_a+3において、計数モータブレーキ信号(CM-BRK)に代えて計数モータ低速逆転信号(CMD-R)を与えて、計数モータ19を低速で逆転開始させる。

なお、この逆転処理は、回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視することにより、制御される。

<ステップ127>

回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、OFF(YES)となったら次のステップ128に進み、ON(NO)の場合にはこのステップ127で待機する。

なお、OFFとなった時とは、第12図紙幣S₁で示される設定枚数プラス1枚目の紙幣が、第11図紙幣S₁で示される位置まで戻された時に相当するものである。

またこの時、設定枚数分の紙幣S₁(S₁)は、紙幣自体の膜の強さなどによって、第11図紙幣S₁

24がNOの場合)、ステップ133に進む。

なお、回転筒位置センサ出力信号(SNS)がONのまま回転筒3が停止できた場合とは、設定枚数目の紙幣S₁が、第12図に紙幣S₁(S₁)で示す位置に達した時に相当するものであり、前記と同様に、設定枚数プラス1枚目の紙幣が存在する場合には、該プラス1枚目の紙幣は最大第12図に紙幣S₁で示される中間分離位置までめくられることになる。

さらにまた、この第12図に示される設定枚数プラス2枚目の紙幣S₁は、吸引軸5内の残留真空圧により、短時間の間、第12図に示すように吸引軸5に吸着されて折り曲げられた状態にあるが、紙幣S₁自身の膜の強さで、矢印方向に直ちに復帰することになる。

<ステップ126>

パッチ処理のためには、設定枚数分の紙幣と未計数分の紙幣とに明確に分けることが必要で、中間分離位置に停止せしめられた設定枚数プラス1枚目の紙幣S₁(第12図)を、未計数紙幣S₁側へ

で示されるように逆転してくる吸引軸5により二分されるようなことはない。

<ステップ128>

回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、ON(YES)となったら次のステップ129に進み、OFF(NO)の場合にはこのステップ128で待機する。

なお、ONとなった時とは、第11図紙幣S₁で示される位置まで戻された設定枚数プラス1枚目の紙幣が、第12図紙幣S₁で示される位置まで戻された時に相当するものであり、これは第9図のタイミングT_a+4で示されるタイミングと一致する。

一応、このタイミングT_a+4において、回転筒3の回転を停止しても、紙幣S₁自体の膜の強さにより、第12図矢印に示すように他の未計数紙幣と一緒にになるが、さらに確実に一緒にさせるため、もう少し回転筒3の逆転が続けられる。

<ステップ129>

回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-O

FF状態を監視し、OFF(YES)となったら次のステップ130に進み、ON(NO)の場合にはこのステップ129で待機する。

なお、OFFとなった時とは、第12図紙幣S₆で示される位置まで戻された設定枚数プラス1枚目の紙幣が、第11図紙幣S₆で示される位置まで戻された時に相当するものであり、これは第9図のタイミングT₀+5で示されるタイミングと一致する。

<ステップ130>

このタイミングT₀+5においてパッチ処理が終了し、計数モータ駆動逆送信号(CMD-R)に代えて計数モータブレーキ信号(CM-BRK)を短時間与えて、計数モータ19を停止させる。

<ステップ131>

上記のようにして、パッチ処理がなされた設定枚数の紙幣をホルダ1より取り出すためのクリア動作が行われたか否か、あるいは投通するパッチ処理が失敗に終わった時に出力されるアラームを解除しながらホルダ1上の紙幣を取り出すための

が、紙幣の厚のばらなどによって第11図紙幣S₄で示す位置まで移動することが考えられたため、回転筒位置センサ出力信号(SNS)が途中でOFF状態となった場合には、すべて次のステップ133に進むことにしている。

ところで、設定枚数プラス1枚目の紙幣が存在していれば、パッチ処理の失敗となるが、たまたまホルダ1に装填された紙幣が設定枚数に一致していれば、例えば図4の急停止に失敗してもオーバーランしたとしても、パッチ処理の失敗とは言えないことになる。

すなわち、次のステップ133は、設定枚数プラス1枚目の紙幣が存在していたか否かを判断するステップである。

<ステップ133>

前記ステップ120においても説明したように、設定枚数の紙幣(第11図紙幣S₁で示す)の計数がなされて、枚数一致状態が得られた際には、設定枚数プラス1枚目の紙幣(第11図紙幣S₂で示す)に対して、判別のためのトリガー信号(TR

クリア動作が行われたか否かを判断し、YESの場合には次のステップ132に進む。

<ステップ132>

ホルダ1に対するオープン信号(前記ステップ22参照)を出力して、このフローが終了する。

他方、前記ステップ124において、回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON状態が一定時間継続せずに途中でOFF状態となった場合について説明する。

まず、回転筒位置センサ出力信号(SNS)が途中でOFF状態となった場合とは、設定枚数プラス1枚目の紙幣が存在する場合には、該プラス1枚目の紙幣は第12図に紙幣S₆で示される中間分岐位置を越えて、第11図に紙幣S₄で示す位置乃至は紙幣S₄で示す位置までめくられてしまふことを示すものであり、パッチ処理の失敗を認すことになる。

なお、前記プラス1枚目の紙幣が第11図紙幣S₆で示すような位置に停止すれば、前記のような戻し処理を行えるとも考えられるかもしれない

G)がすでに判別制御回路48(第7図に示す判別ルーチン)に出力されている(前記ステップ118参照:矢印②で示す:第9図タイミングT₀)。

後に詳細に説明するように、このトリガー信号(TRG)が出力されると、第11図紙幣S₁で示される設定枚数の紙幣に対する判別結果が出力されるとともに(但し、異常の場合のみ)、第11図紙幣S₂で示される設定枚数プラス1枚目の紙幣に対する表面パターンの読み込みと、この読み込んだデータに基づいて紙幣が存在しているか否かが判断され、存在していないときにのみエンド信号が出力されることになる。

そこで、このステップ133においては、判別制御回路48より矢印④で示されるようにエンド信号が出力されていたか否かを判断し、YESの場合にはアラームを出力することなく前記ステップ131に進み、NOの場合には次のステップ134に進む。

なお、エンド信号が出力されるには、前記したように検出モードであることが必要で、単なる計

数の場合には、すべてパッチ失敗として処理される。

<ステップ134>

上記のようにして、パッチ処理が失敗した場合、あるいは後述するように、異常紙幣を検出して第12図紙幣S₁で示す中間分離位置に分離できなかった場合には、パッチ不良アラームを出力して、異常ランプもしくはブザーなどにより操作者に通知せしめ、前記ステップ131に進む。

次に、異常紙幣検出時（前記ステップ113YESの場合）の制御を、第6図(C)のフローを中心にして説明する。

なお、異常紙幣検出に伴うリトライ処理もしくは確認処理の際の中間分離停止動作（パッチ動作にほぼ等しい）を行う、ステップ135以降のステップの説明においては、第11図および第12図に示す状態説明図と、第13図および第14図に示すタイムチャートを参照して説明する。

まず、始めに、第13図タイミングT81において、異常紙幣（第11図紙幣S₁で示す）が検出

されたものとする。

第6図(C)

<ステップ135>

前記ステップ130、ステップ130と同様に、判別OFF信号を判別制御回路48（第7図に示す判別ルーチン）に出力して（矢印①で示す）、次のステップ136に進む。

<ステップ136>

そして、このタイミングT81で、第13図に示すように、計数モータ信号(CMD正転)に代えて計数モータブレーキ信号(BRK)が与えられて、吸引軸5が配設された回転筒3の回転が急減速されるとともに、ポンプモータ21の駆動および二重送り検出用ランプ37、夜光器40の点灯が停止される。

<ステップ137>

前記ステップ124～ステップ125と同様に、回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、次のステップ138とのループで、回転筒位置センサ出力信号(SNS)がON状

態のままで回転筒3が停止したか否かを判断する。

すなわち、回転筒位置センサ出力信号(SNS)がON状態の時（ステップ137がYESの場合）、ステップ138において、該ON状態が一定時間継続していたか否かを判断し、一定時間経過していないNOの場合には、ステップ137とのループで待機し、また、一定時間経過したYESの場合には、該ON状態で回転筒3が停止できたと判断して次のステップ139に進む（第13図タイミングT82）。

他方、ステップ137～ステップ138のループにおいて、該ON状態が一定時間経過せずに、途中でOFF状態となった場合には（ステップ137がNOの場合）、前記ステップ124がNOの場合と同様に、第6図(B)に示すステップ134に進み、異常紙幣を検出したが、第12図紙幣S₁で示す中間分離位置に分離できなかったことを表すパッチ不良アラームを出力して、異常ランプもしくはブザーなどにより操作者に通知せしめ、前記ステップ131に進む。

なお、回転筒位置センサ出力信号(SNS)がON状態のままで回転筒3が停止できた場合とは、異常紙幣S₁が、第12図に示すように、計数済み紙幣S₂、S₃とも未計数紙幣S₁とも分離された状態で確実に停止されたことを表すものである。

なお、第12図に示される異常紙幣S₁の次の紙幣S₂は、吸引軸5内の残留真空圧により、短時間の間、第12図に示されるように吸引軸5に吸着されて折り曲げられた状態にあるが、紙幣S₁自身の腰の強さで、矢印方向に直ちに復帰することになる。

<ステップ139>

前記ステップ119においては計数されたカウンタCNTの計数値と、リトライ時にセットされるカウンタR・CNTとの値（計数開始初期時には0にリセットされている）を比較し、不一致のNOの場合には次のステップ140に進んでカウンタCNTの計数値をカウンタR・CNTにセットしてステップ141に進み、一致したYESの場合にはステップ147に進む。

すなわち、例えば43枚目の紙幣が初めて異常紙幣と判断された場合、両カウンタの値は、 $CNT = 45$ 、 $R \cdot CNT = 0$ となり、両カウンタの値が不一致となって、初めての異常紙幣であることが判断されてリトライ処理に移行するのに対し、直続して異常紙幣と判断された場合には、前回の異常検出時に $R \cdot CNT = 45$ とセットされているため、両カウンタの値が一致することになって、リトライ処理に移行しないようにされる。

<ステップ141>

前記ステップ34において説明したように、第12図に示す位置に分岐停止された異常紙幣 S_1 を自動的に判別し直すリトライ処理を行うため、計数モータ10を低速で逆回転し(第13図タイミングT83)、3本の駆引輪を開始位置に設定するために、回送位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を、以下のステップ142～ステップ144において監視する。

<ステップ142>

すなわち、このステップ142においては、回

送位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、OFF(YES)となったら次のステップ143に進み、ON(NO)の場合にはこのステップ144で待機する。

なお、OFFとなった時とは、第12図紙幣 S_1 で示される位置まで戻された異常紙幣が、第11図紙幣 S_0 で示される位置まで戻された時に相当するものであり、これは第13図のタイミングT85で示されるタイミングと一致する。

<ステップ143>

このタイミングT85において異常紙幣 S_1 の戻し処理が終了し、計数モータ駆動信号(CMD 低速逆送)に代えて計数モータブレーキ信号(BRK)を短時間与えて、計数モータ19を停止させる。

<ステップ144>

第12図に紙幣 S_1 で示される異常紙幣が、第11図に紙幣 S_0 で示されるように、未計数紙幣と一期になった場合には、カウンタCNTの計数値を修正するため、1を加算する。

すなわち、異常紙幣 S_1 は、ステップ119に

回送位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、OFF(YES)となったら次のステップ143に進み、ON(NO)の場合にはこのステップ142で待機する。

なお、OFFとなった時とは、第12図紙幣 S_1 で示される異常紙幣が、第11図紙幣 S_0 で示される位置まで戻された時に相当するものであり、これは第13図のタイミングT84で示されるタイミングと一致する。

<ステップ143>

回送位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、ON(YES)となったら次のステップ144に進み、OFF(NO)の場合にはこのステップ143で待機する。

なお、ONとなった時とは、第11図紙幣 S_0 で示される位置まで戻された異常紙幣が、第12図紙幣 S_1 で示される位置まで戻された時に相当するものである。

<ステップ144>

回送位置センサ出力信号(SNS)のON-O

FF状態を監視し、OFF(YES)となったら次のステップ143に進み、ON(NO)の場合にはこのステップ144で待機する。

なお、OFFとなった時とは、第12図紙幣 S_1 で示される位置まで戻された異常紙幣が、第11図紙幣 S_0 で示される位置まで戻された時に相当するものであり、これは第13図のタイミングT85で示されるタイミングと一致する。

その後、前記第6図(A)に示すステップ101に戻って、ポンプモータ21を駆動開始して、ステップ103において、再戻、判別ON信号(および戻りモード信号)を出力するとともに、二重送り検出ランプ37および投光器40を点灯する。そして、ステップ106において、圧力判定信号(VSW)の出力が検出されることにより(第13図タイミングT86)、計数モータ19を高速で正転方向に回転させ始め、以下、回送位置センサ出力信号(SNS)がON状態となる立ち上がり時に、トリガー信号(TRG)と計数信号(CNT)とが出力されて、中断時点からの紙幣のめくり取り金種判別動作が自動的に再開されることとなる。

一方、前記ステップ139において説明したよ

うに、同一紙幣が連続して異常紙幣として判別された場合について説明する。

まず始めに、第14図タイミングT101において異常紙幣(第11図紙幣S1で示す)が検出され、タイミングT102において異常紙幣S1が第12図に示すように分離状態で停止せしめられたものとする。

<ステップ147>

異常紙幣S1は、第12図に示すように、計数済み紙幣Sc、S4側に比較的寄った位置に停止せしめられているため、操作者による目視確認が多少とも行いにくい恐れがあり、このステップ147以下では、これを解消するために、第12図に示す分離停止状態の位置から、第1図に示す位置紙幣S1の位置まで回転筒3を逆転させるようにしている。

すなわち、第14図タイミングT103において、計数モータ19に対して計数モータブレーキ信号(BRK)に代えて計数モータ駆動信号(CMD低速逆転)を与え、回転筒3を低速で逆転駆動

転駆動させる。

<ステップ150>

回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、ON(YES)となったら次のステップ151に進み(タイミングT106に想定)、OFF(NO)の場合にはこのステップ150で待機する。

<ステップ151>

タイミングT106において、計数モータ19に対する計数モータ駆動信号(CMD低速正転)の出力を停止させ、代わりに計数モータブレーキ信号(BRK)を短時間与えて回転筒3の正転動作を停止せしめ、第11図紙幣S1で示される異常紙幣が、およそこの位置から第1図紙幣S1で示される位置まで移動せしめられた時に相当するものである。

そして、この状態で、異常紙幣S1と判断されたものの確認が操作者によって行われる。

<ステップ152>

現在のモードが金額計算モードであるか否かを

する。

<ステップ148>

回転筒位置センサ出力信号(SNS)のON-OFF状態を監視し、OFF(YES)となったら次のステップ149に進み、ON(NO)の場合にはこのステップ148で待機する。

なお、OFFとった時とは、第12図紙幣S1で示される異常紙幣が、第11図紙幣S1で示される位置まで戻された時に相当するものであり、これは第14図のタイミングT104で示されるタイミングと一致する。

<ステップ149>

このタイミングT104において、計数モータ19に対する計数モータ駆動信号(CMD低速逆転)の出力を停止させ、代わりに計数モータブレーキ信号(BRK)を短時間与えて回転筒3の逆転動作を停止せしめるとともに、タイミングT105において、計数モータ19に対して計数モータブレーキ信号(BRK)に代えて計数モータ駆動信号(CMD低速正転)を与え、回転筒3を低速で正

転し、YESの場合には次のステップ153に進み、NOの場合にはステップ165に進む。

<ステップ153>

異常紙幣S1が、第1図紙幣S1で示す中間分離位置(未計数紙幣S1とも、計数済み紙幣Sc、S1とも離れた位置)に分離停止された中断状態において、操作者は異常紙幣S1の金額を目視によって確認し、この異常紙幣S1の金額に対応する金額知、このステップ153においては万券知が操作されたかを判断し、YESの場合には、後述する判別処理フローにおけるステップ216と同様に、万券を渡すコードをセットし(フラグを立て:ステップ154)、NOの場合には次のステップ155に進む。

<ステップ155>

前記ステップ153と同様に、五千券知が操作されたかを判断し、YESの場合には五千券を渡すコードをセットし(ステップ156)、NOの場合には次のステップ157に進む。

<ステップ157>

前記ステップ153、155と同様に、千分印が動作されたかを判断し、YESの場合には千分を返すコードをセットし(ステップ158)、NOの場合には次のステップ159に進む。

<ステップ159>

上記ステップ153、155、157のいずれかにおいて、異常低信S₀に対する金値コードがセットされたか否かを判断し、YESの場合には次のステップ160に進み、NOの場合にはステップ161に進む。

<ステップ160>

異常低信S₀に対する金値コードセット後、これを印読する印読頭が動作されたか否かを判断し、YESの場合にはステップ163に進み、NOの場合には次のステップ161に進む。

<ステップ161>

目視によって印読した異常低信S₀が、二重吸着状態の紙幣であった場合、もしくは、例えば紙幣の間に挟まっていたレシート等の紙幣であった場合には、これを取り除くべくクリア動作が必要

であり、このステップ161では、前記ステップ131と同様にクリア印が動作されたか否かを判断し、YESの場合にはステップ162へ進んで計数動作を終了し、NOの場合にはステップ153に戻って異常低信S₀に対する金値コードを入力できるようにする。

<ステップ162>

前記ステップ132と同様に、ホルダ1に対するオープン信号(前記ステップ22参照)を出力して、このフローを終了する。

<ステップ163>

他方、前記ステップ160において、異常低信S₀に対する金値コードがセットされ且つその印読動作がなされると、後述する判別処理フローにおけるステップ216と同様に、セットされた金値コードが出力され、次のステップ164では、次の異常低信検出時における金値入力のためにクリアされて、前記ステップ146と同様に、前記第8図(A)に示すステップ101に戻って、ポンプモータ21を駆動開始して、ステップ105に

おいて、存底、判別ON信号(および装置モード信号)を出力するとともに、二重送り検出ランプ37および投光器40を点灯する。

そして、ステップ106において、圧力判定信号(VSW)の出力が検出されることにより、計数モータ19を高速で正転方向に回転させ始め、以下、回転位置設定出力信号(SNS)がON状態となる立ち上がり時に、トリガー信号(TRG)と計数信号(CNT)とが出力されて、中断時点からの紙幣のめくり取り金値判別動作が自動的に再開されることとなる。

<ステップ165>

前記ステップ152において、現在のモードが金値計算モード以外である場合には、すなわち、異常低信検出モードの場合における異常低信の検出時には、この異常低信がすでにめくり取られて計数されている紙幣と同じ金値の紙幣か否かの判断を行い、同じ金値であると判断されるYESの場合には、前記ステップ146、ステップ163と同様に、前記第8図(A)に示すステップ101に

戻って、以下同様に、中断時点からの紙幣のめくり取り金値判別動作が自動的に再開されることとなることと、NOの場合には次のステップ166に進む。

<ステップ166>

前記ステップ131、ステップ161と同様にクリア印が動作されたか否かを判断し、異常低信が異常低信紙幣であると認識されてクリア印が動作されたYESの場合には、前記ステップ162へ進んで、ホルダ1に対するオープン信号(前記ステップ22参照)を出力して、このフローを終了し、NOの場合には前記ステップ163に戻って、ステップ165〜ステップ166のループで待機する。

なお、この第8図(C)に示すフローにおいては、一枚の紙幣の対する印読入力しかできないように説明され、これにより、二重吸着検出の場合にはクリア動作しか処理のしようがないように考えられるかもしれないが、本発明の場合、二重吸着紙幣もまた第12図もしくは第13図に示す中断分口

位置に分離停止された状態に設定できるため、二重吸着紙幣について、その枚数(および金額構成)を確認することができ、従って、その確認の際に、枚数データ(およびその枚数分の金額コード)を入力できるように構成することもできる。

その場合、二重吸着紙幣S1自体は、すでにカウンタCNTで1枚と計数されているため、入力される枚数データは、1減算されたデータがカウンタCNTに追加加算される。

また、入力される金額コードについては、すべて有効であるため、そのまま金額計数に利用される。

次に、前記第6図(A)のステップ111もしくはステップ116において説明したように、吸引軸5によりめくり取り計数動作中に、圧力判定信号(VSW)がOFFとなった場合について、第6図(D)に示すフローに基づいて説明する。

なお、このフローは、前記したバッチモード以外のとときの計数終了時フローを示すものである。
 <ステップ182>

もしくは後述する不一致エラーのリセットのためにクリア如が操作されたYESの場合には、ステップ187へ進んで、ホルダ1に対するオープン信号(前記ステップ22参照)を出力して、このフローを終了し、NOの場合にはこのステップ186で待機する。

<ステップ188>

前記ステップ182において現在のモードが換出モードでない場合、または、前記ステップ183においてエンド信号の入力が確認されることにより、ホルダ1に装填された紙幣の計数および判別の際に、エラーが発生することなく終了した場合には、モード設定が枚数チェックモードになっているかを判断し、YESの場合には次のステップ189に進み、NOの場合にはステップ193に進む。

<ステップ189>

上記のようにして計数された紙幣の枚数値が、予め設定された枚数値に一致しているかを判断し、一致したYESの場合には次のステップ1

換出モードスイッチ53がONとなっているかを判断し、YESの場合には次のステップ183に進み、NOの場合にはステップ188に進む。

<ステップ183>

前記ステップ133と同様に、一定時間に亘って(ステップ184)、判別制御回路48(第7図に示す判別ルーチン)からエンド信号が入力(矢印④で示す)されてこなかった場合、例えば、計数すべき紙幣がセットされているにも拘わらず、吸引軸5による紙幣の吸着が行われなかった場合には、記憶部(RAM48)の所定のエリアに残留エラーを示すフラグを立てた(ステップ185)後、次のステップ186に進む。

また、エンド信号の入力があった場合にはステップ188に進む。

<ステップ188>

前記ステップ131、ステップ161、またはステップ166と同様にクリア如が操作されたかを判断し、残留エラーのリセットのために、

90に進むとともに、一致していないNOの場合には記憶部(RAM48)の所定のエリアに不一致エラーを示すフラグを立てた(ステップ191)後、前記ステップ188に進む。

<ステップ190>

さらに、モード設定が換出モードにセットされているかを判断し、YESの場合には換出ソレノイド30C(もしくは31C)を動作させて、密封に換出し(ステップ192)、また、NOの場合には次のステップ193に進む。

<ステップ193>

モード設定が加算モードにセットされているかを判断し、YESの場合には、先に計数された紙幣の計数結果を加算し、その加算結果を記憶部(RAM48)に記憶させて表示させ(ステップ194)、また、NOの場合には次のステップ195に進む。

<ステップ195>

モード設定が金額計数モードにセットされているかを判断し、YESの場合には、計数され

に減算の合計金額値を表示し(ステップ198)、また、NOの場合には前記ステップ187に進んで、ホルダ1に対するオープン値(前記ステップ22参照)を出力して、このフローを終了する。

なお、金額計算モードにおいては、ステップ196で合計金額を表示するように説明したが、前記第6図(A)に示すステップ119のカウントNTを1加算させる際に、その時点までに経過するステップ216において出力される金額コードに基づいて合計金額を計算して表示することも可能である。

次に、第7図、第8図に従って、前記判別制御回路46のROM64に記憶されたプログラムの内容について説明する。

第7図

<ステップ200>

判別ルーチンスタート

<ステップ201>

計数ルーチンからトリガー信号(TRG)(矢印②で示す)が入力されたか否かを判別し、YES

は、矢印③で示されるように、第8図(A)の計数ルーチンのステップ113に供給される。

また、現金値の誤入、誤入不一致、判別異常がないNOの場合には次のステップ208に進む。

なお、最初のトリガー信号(TRG)出力時には、ステップ219、222、232を通過しておらず、判別もなされていないから、最初のステップ204は常にNOでステップ206に進む。

<ステップ206>

ステップ203で二重過り検知センサの受光素子38から取り込んだ検出データとステップ218(後述する)でセットされた判別基準となる二重比較レベルとに基づいて、減算が二重過りなされたか否かを判別し、YESの場合にはエラー番号およびエラーコードを出力して、そのエラー内容を表示部63に表示した(ステップ207)後、ステップ201に戻る。

なお、ステップ207で出力されるエラー番号は、矢印④で示されるように、第8図(A)の計数ルーチンのステップ113に供給される。

の場合に次のステップ202に進む。

<ステップ202>

計数ルーチンから判別ON信号(矢印①で示す)が入力されたか否かを判別し、NOの場合にはステップ201に戻り、YESの場合には、第4図に示すアナログスイッチ80を選択して、二重過り検知センサの受光素子38の出力を増幅器78、A/Dコンバータ73を介して取り込み、RAM65に記憶した(ステップ203)後、ステップ204に進む。

<ステップ204>

後述するステップ215、ステップ223、ステップ232においてセットされたエラーコードに基づき、現金値の誤入有り、誤入不一致有り、判別異常有り(異常減算の誤入有り)か否かを判別し、YESの場合にはエラー番号およびエラーコードを出力して、そのエラー内容を表示部63に表示した(ステップ205)後、ステップ201に戻る。

なお、ステップ205で出力されるエラー番号

また、二重過りの発生がないと判断されたNOの場合には、次のステップ208に進む。

なお、ステップ204と同様に、最初のトリガー信号(TRG)出力時には、二重過りを判別すべき減算S1は第1図に示す位置には存在せず、また、基準となる二重比較レベルはセットされていないので、最初のステップ206は常にNOでステップ208に進む。

<ステップ208>

第4図に示すアナログスイッチ79を選択し、エリアセンサ34の出力を増幅器72、A/Dコンバータ73を介してRAM65に記憶することにより、エリアEにおけるエリアデータ(Nラインにおけるデータ)の取り込みが行われる。

なお、このエリアデータの取り込みは、第8図に示すようなフローに基づいて行われる。

つまり、取り込み信号が出力された場合(ステップ300)に、Yを0、Xを0に設定した(ステップ301)後、次のステップ302に進む。

そして、このステップ302では、必要とする

Nラインのデータ(エリアデータ)の出力が終了したか否かを判断し、YESの場合には判別開始信号が出力されて(ステップ303)、第7図のノンルーティンに戻る。

また、ステップ302においてNOの場合には、指定されたNラインのデータがステップ312で出力されるまで、ステップ304～ステップ311をループし、該データの出力が行われた時点で前述したようにステップ303に進む。

そして、このようにエリアデータのライン毎の取り込みが終了すると、第7図に示す次のステップ209に進む。

<ステップ209>

ステップ208において取り込んだデータが、パターンを有さないレベルのものであるか否か(すなわち、前記ホルダ1の裏面11の黒色パターンか否か)を判断し、YES(データ無)である場合には、エンド信号を出力した(ステップ210)後、ステップ201に戻る。

なお、ステップ210で出力されたエンド信号

されている現行3金種(1種の金種)合計12パターン(4×3パターン)の基準データ(1金種について、裏面正逆の4パターンがある)とを比較して、次のステップ214に進む。

<ステップ214>

前記1枚目の紙幣のエリアデータと、12パターンの基準データとを比較した結果、一致したパターンがあるか否かを判断し、NOの場合には、判別が不能な異常紙幣であるとして記憶部(RAM65)の所定のエリアに判別異常を示すフラグを立てて(ステップ215)、前記ステップ201に戻る。

また、一致パターンがある(YES)場合には、記憶部(RAM65)の所定のエリアに判別された紙幣が3金種の内のいずれか1つであることを示すフラグを立て(ステップ216)、さらに該紙幣の表裏を示すフラグを立てた(ステップ217)後、判別した金種と表裏情報とに基づいて、ROM64に記憶させてある二重枚数の判別基準である二重比較レベルを記憶部(RAM65)にセットした

は矢印④で示すように、第8図(B)のステップ133もしくは第8図(D)のステップ133に供給される。

また、取り込んだエリアデータが、パターンを有するレベルのものである場合(NO)には、次のステップ211に進む。

<ステップ211>

設定モードが金額計算モードに設定されているか否かを判断し、YESの場合には、ホルダ1に装填される紙幣が一枚一枚いずれの金種の紙幣であるかを判別すべくステップ213に進み、NOの場合には次のステップ212に進む。

<ステップ212>

吸引軸5によって吸着された紙幣が1枚目であるか否かを判断し、YESである場合にはステップ213に進み、NOである場合にはステップ230に進む。

<ステップ213>

ステップ208で取り込まれた1枚目の紙幣におけるエリアデータに対して、ROM64に記憶

(ステップ218)後、ステップ219に進む。

なお、前記したように、金額計算モード時には、ステップ216で出力される金種コードに基づいて、計数制御回路45が、めくり取られた紙幣の合計金額を自動的に随時計算し、またこの計算結果を、前記したように表示部63にて随時表示させることもできる。

<ステップ230>

一方、前述したステップ212において、前記吸引軸5により吸着された紙幣が1枚目でないとは判断された場合には、ステップ208で取り込まれた該紙幣のエリアデータと、ROM64に記憶された特定金種(ステップ216でセットされた金種)についての裏面正逆の4パターンの基準データのみとを比較して、次のステップ231に進む。

<ステップ231>

前記紙幣のエリアデータと4パターンの基準データとを比較した結果、一致したパターンがあるか否かを判断し、NOの場合にはこの紙幣が偽金

動低層(盛面に言うとは判別異常低層もあり得る)であるとして、記憶部(RAM 65)の所定のエリアに異常を示すフラグを立て(ステップ232)、前記ステップ201に戻る。

また、一致したパターンがある場合(YES)には、前述したように、記憶部(RAM 65)の所定のエリアに低層の異常を示すフラグを立て(ステップ217)、さらにステップ218において記憶部(RAM 65)の所定エリアに動低層の二重異常の判別基準である二重比較レベルをセットして、次のステップ219に進む。

<ステップ219>

異常モードスイッチ54がONとなっているか否かを判断し、NOの場合にはスイッチ201に戻るとともに、YESの場合には次のステップ220に進む。

<ステップ220>

この低層が1枚目であるか否かを判断し、NOである場合にはステップ222に進み、YESの場合には次のステップ221に進む。

そして、これらトリガー信号(TRG)、二重データを取り込む等のタイミングと第7図のステップとを対応させると、判別トリガー信号はステップ201に対応し、二重データ取り込みタイミングはステップ203に対応し、以下、エラーチェックタイミングはステップ204に、二重チェックタイミングはステップ205に、エリアデータ取り込みタイミングはステップ208に、エンドチェックタイミングはステップ209にそれぞれ対応し、また、判別処理タイミングはステップ211～ステップ214およびステップ230、ステップ231に対応し、さらに、全層、異常、二重比較レベル、エラーセットタイミングは、ステップ216～ステップ218、ステップ215、ステップ223、ステップ232にそれぞれ対応している。

なお、この判別処理フローにおいては、金額計算モード以外のときの2枚目以降の金額判別時には、すなわちステップ211、212がともにNOであると8、エラーコードは異常金コードのみ

<ステップ231>

前記ステップ217においてセットした1枚目の低層の異常コードを異常基準データとして記憶部(RAM 65)にセットし、この異常基準データに基づいて、以後、低層の異常判定を行う(ステップ222)。

<ステップ222>

前記ステップ217でセットされる異常コードとステップ231でセットされた異常基準データとを比較して、2枚目以降の低層が1枚目の低層の異常と一致しているか否かを判断し、一致している(YES)の場合にはステップ201に戻り、不一致である(NO)の場合には次のステップ223において、記憶部(RAM 65)の所定のエリアに異常不一致であることを示すフラグを立てた後、ステップ201に戻り、ふたたび上述したステップ201～ステップ232を繰り返す。

なお、上述したトリガー信号(TRG)、二重データを取り込む等のタイミングは、第10図のタイミングチャートに示されている。

しか出力できないようになされているが、この判別処理フローのステップ232の直前に、残りの8パターンとの比較を行って、一致パターンがあるか否かの判断を行い、その上で、一致パターンがあればそのままステップ232へ進んで異常金コードをセットし、逆に一致パターンがなければステップ215へ進んで判別異常コードをセットするようにすることもできる。

なお、上記の実施例においては、異常低層検出時には自動的に異常低層を未計数低層側へ戻して判別動作を再度行うリトライ処理が、必ず実行されるようになされているが、前記ステップ8～ステップ7においてリトライ処理を行うか否かのモード設定を可能とし、前記ステップ32～ステップ33の間、および前記ステップ138～ステップ139の間に、リトライ処理を行うモードが設定されているか否かを判断するステップを追加し、モード設定がなされていれば前記ステップ33もしくはステップ139に進み、他方モード設定がなされていなければ前記ステップ40もしくはス

ステップ147に進むようにすることもできる。

「発明の効果」

以上、詳細に説明したように、紙幣の表面パターンを読み取ってその金種を判別して金種コードを出力する一方、異常紙幣検出時にエラーコードを出力して、吸引軸が配置された回転翼を急停止せしめて、異常紙幣を吸引軸によって未計数紙幣とも計数済み紙幣とも離れた中間分離位置に停止せしめ、この分離停止中断時に、異常紙幣とされた紙幣を確認するように構成し、この異常紙幣が確認されると、めくり取り阻止された中断状態を解除して、中断時点からの紙幣のめくり取り金種判別動作を自動的に再開するようになった第1の発明によれば、中断時における異常紙幣の確認が容易に行えとともに、この分離停止中断時点からの紙幣のめくり取り金種判別動作を自動的に再開することが可能となる効果を実現する。

また、異常紙幣を中間分離位置に急停止せしめるとともに、この分離停止された異常紙幣を自動的に未計数紙幣側に戻した上で、再度紙幣のめく

りが可能となる効果を実現する。

また、中間分離位置に停止せしめられた異常紙幣を容易に確認できるようになった第1の発明もしくは第3の発明において、さらにその金種情報を入力できるようになった第4の発明によれば、吸引軸のめくり取り動作中に出力される金種情報と、中断時に入力される金種情報とに基づいて、ホルダに装填される紙幣の合計金額を正確に計算することが可能となる効果を実現するものである。

4. 図面の簡単な説明

第1図～第14図は本発明の一実施例を示すもので、第1図は平面図、第2図は第1図のII-II線に沿う矢視図、第3図は吸引軸および吸引管系の断面図、第4図は計数制御回路および判別制御回路のブロック図、第5図(A)～(B)は計数制御動作の流れ図、第6図(A)～(D)は計数制御回路のCPU動作を示す図、第7図および第8図は判別制御回路のCPU動作を示す図、第9図および第10図は計数制御動作および判別制御動作のタイムチャート図、第11図および第12図はパ

リ取り判別動作を行うようになった第2の発明によれば、異常紙幣については複数回の判別動作を行うことができ、判別精度を高めることができるとともに、例えば誤って二重吸着された紙幣については未計数紙幣側に一度戻すことにより再度のめくり取り動作時には一挙ずつに分離される確率が高くなって、計数し直され易く、従って、連続して正常判別され易くなるという効果を実現するものである。

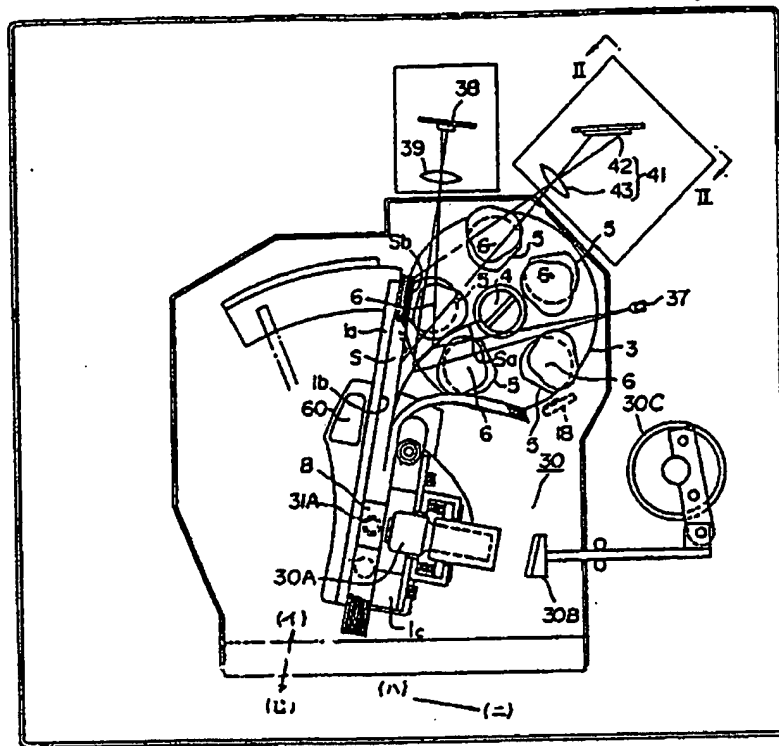
また、前記したリトライ処理が可能な第2の発明において、同一紙幣が連続的に異常紙幣として判別された場合には、異常紙幣を分離停止位置に停止させておき、この位置で、異常紙幣とされた紙幣を確認するように構成し、この異常紙幣が確認されると、めくり取り阻止された中断状態を解除して、中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開するようになった第3の発明によれば、中断時における異常紙幣の確認が容易に行えとともに、この分離停止中断時点からの紙幣のめくり取り判別動作を自動的に再開すること

が動作を説明する状態説明図、第13図および第14図は異常紙幣検出時におけるリトライ動作および中間分離停止動作を説明するタイムチャート図である。

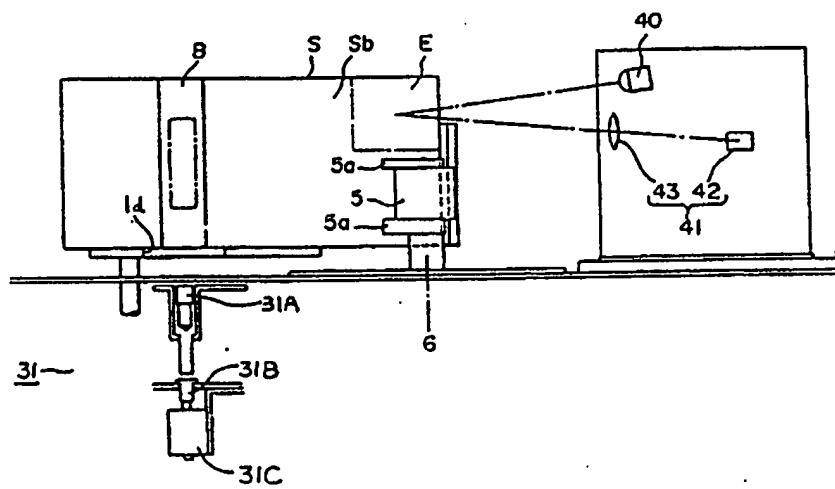
1……ホルダ、3……回転翼、5……吸引軸、19……計数モータ(分離停止機能)、45……計数制御回路(総計数機能、リトライ計数機能、リトライ中止機能、金額計算機能)、46……判別制御回路(金種判別機能)、55……その他の操作スイッチ(確認入力機能)。

出願人 ローレルバンクマシン株式会社

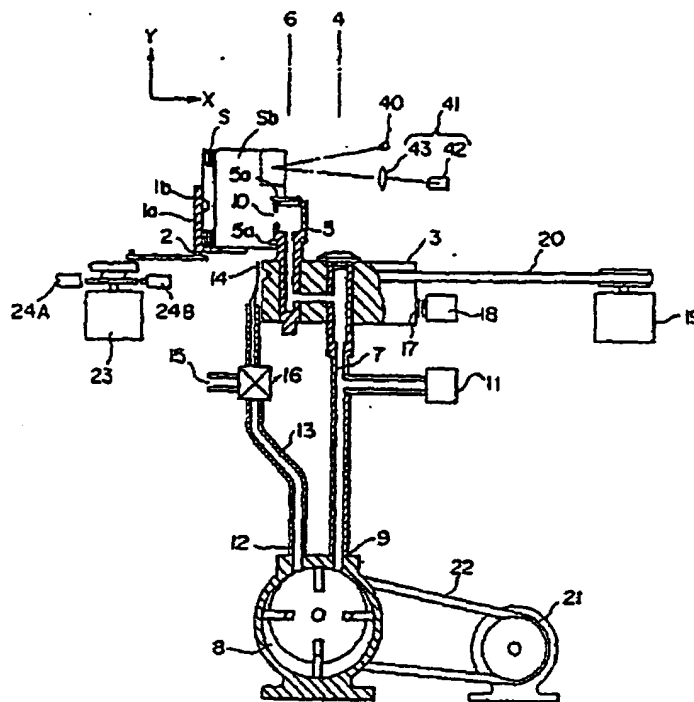
第 1 図



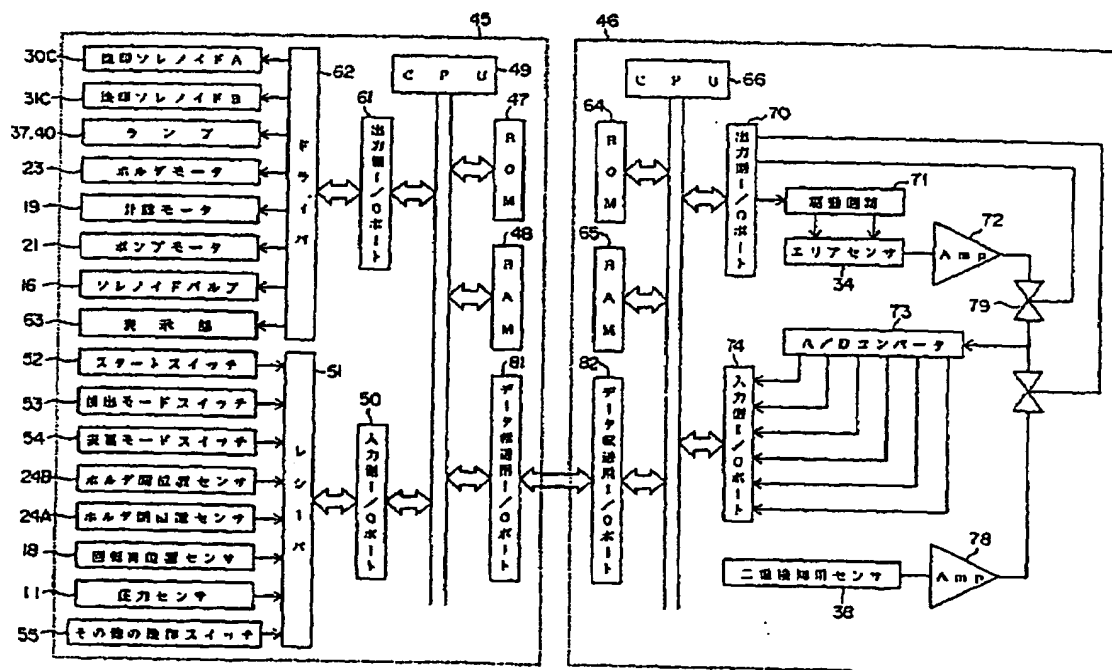
第 2 図



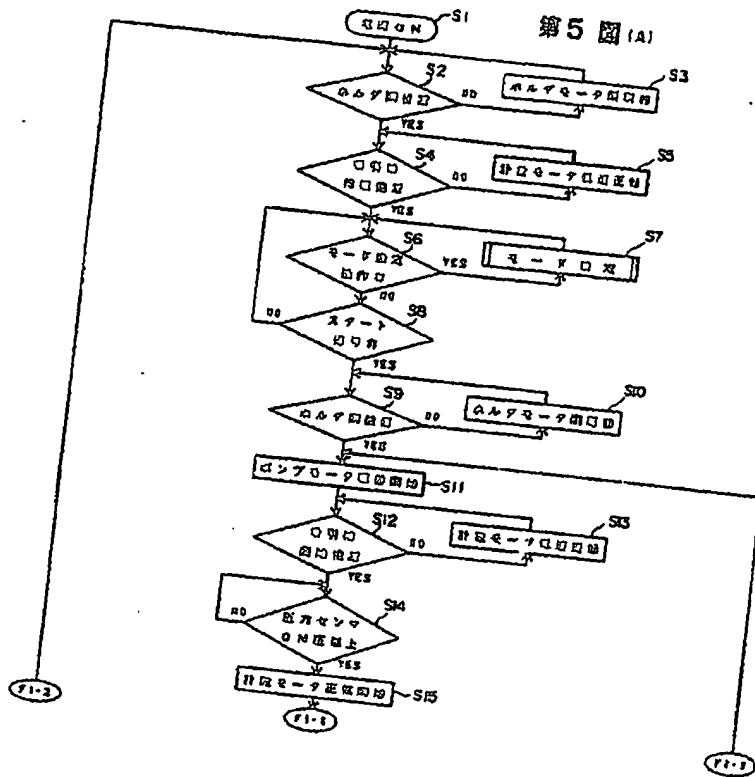
第3図



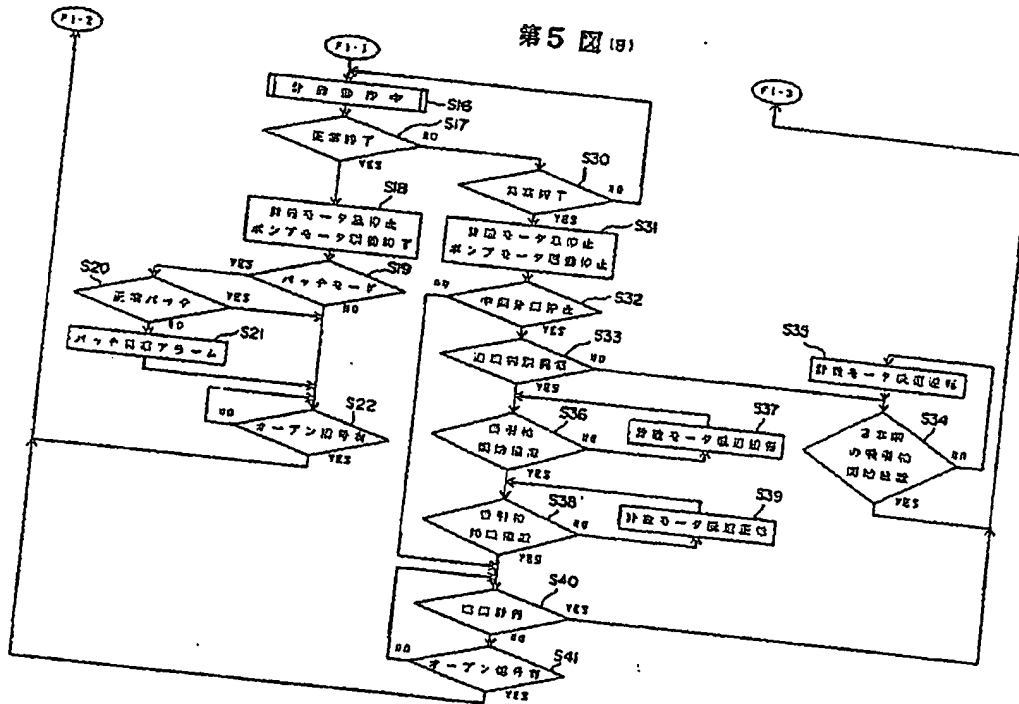
第4図



第5図 (A)



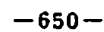
第5図 (B)



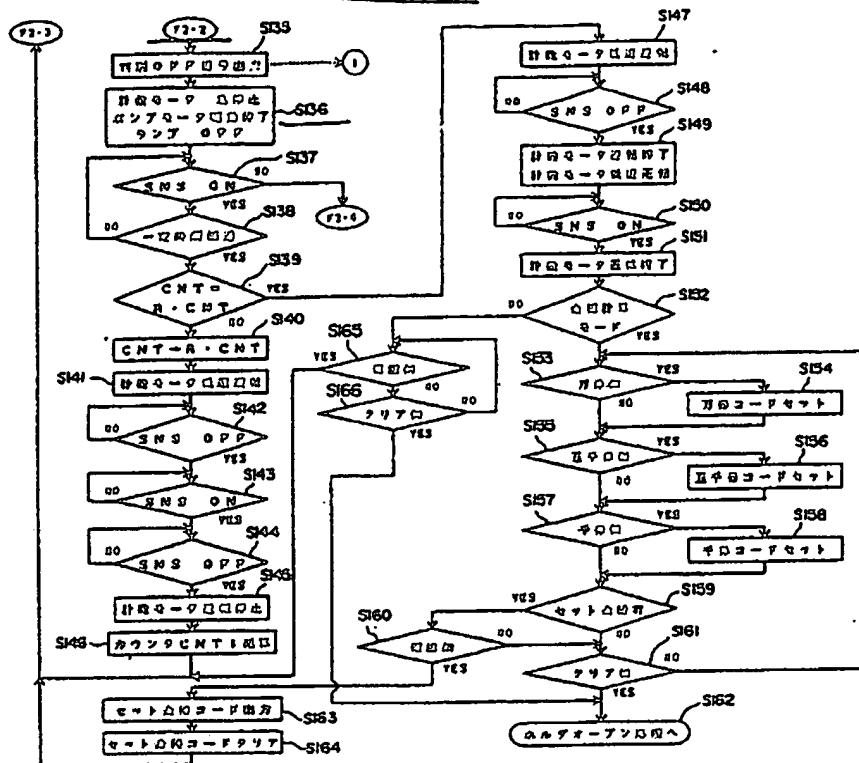
第 6 図 (A)



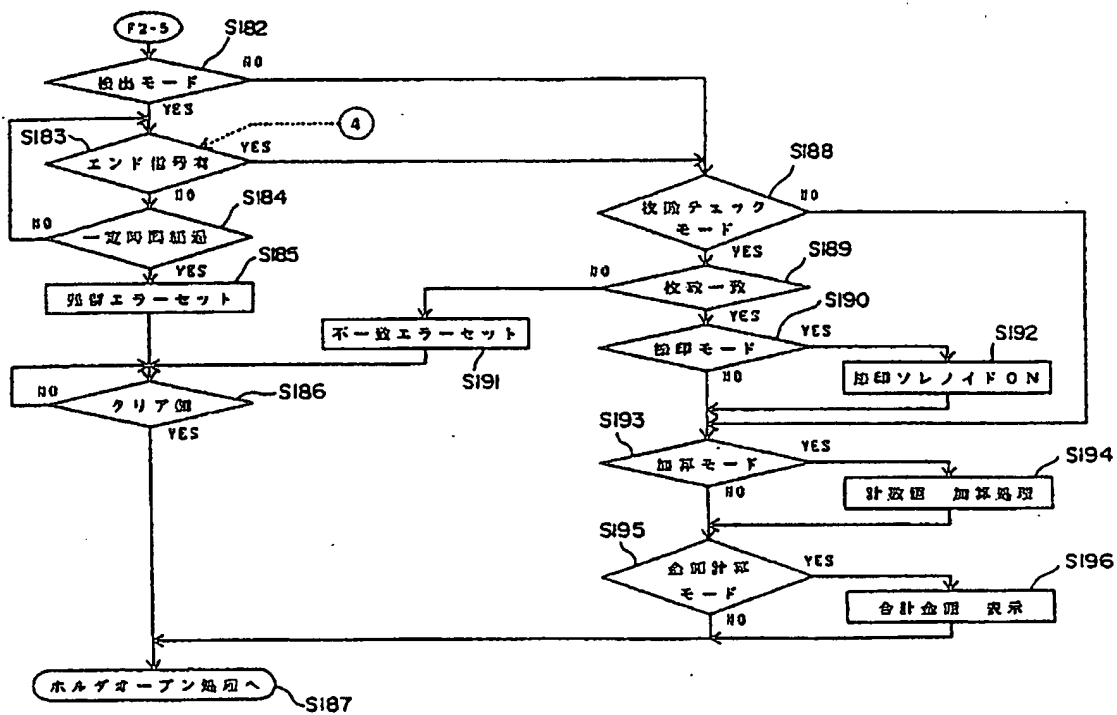
第 8 図

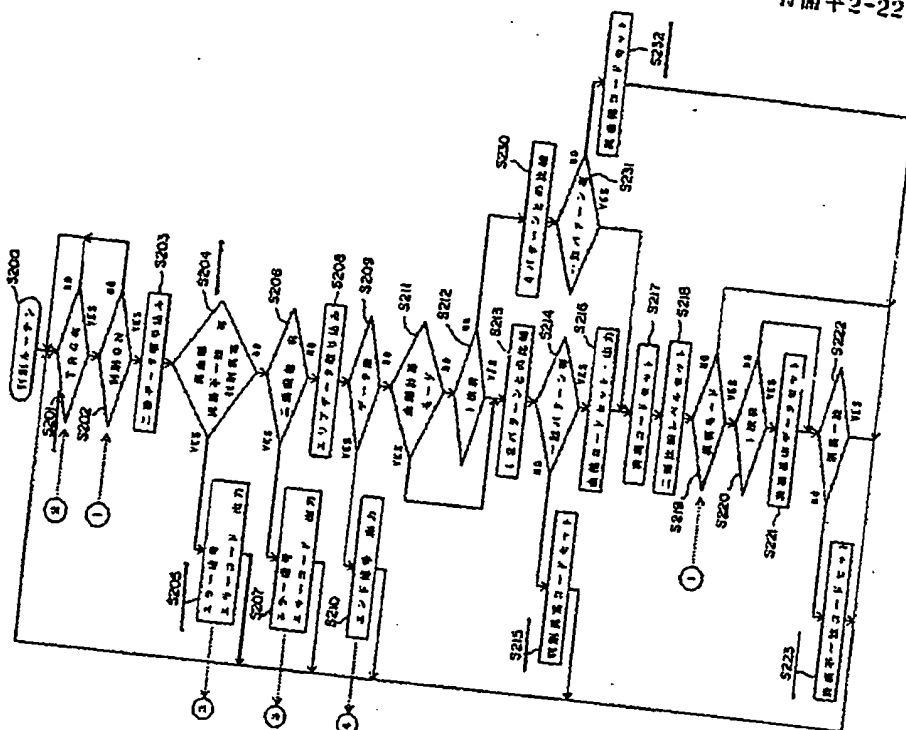


第 6 図 (C)

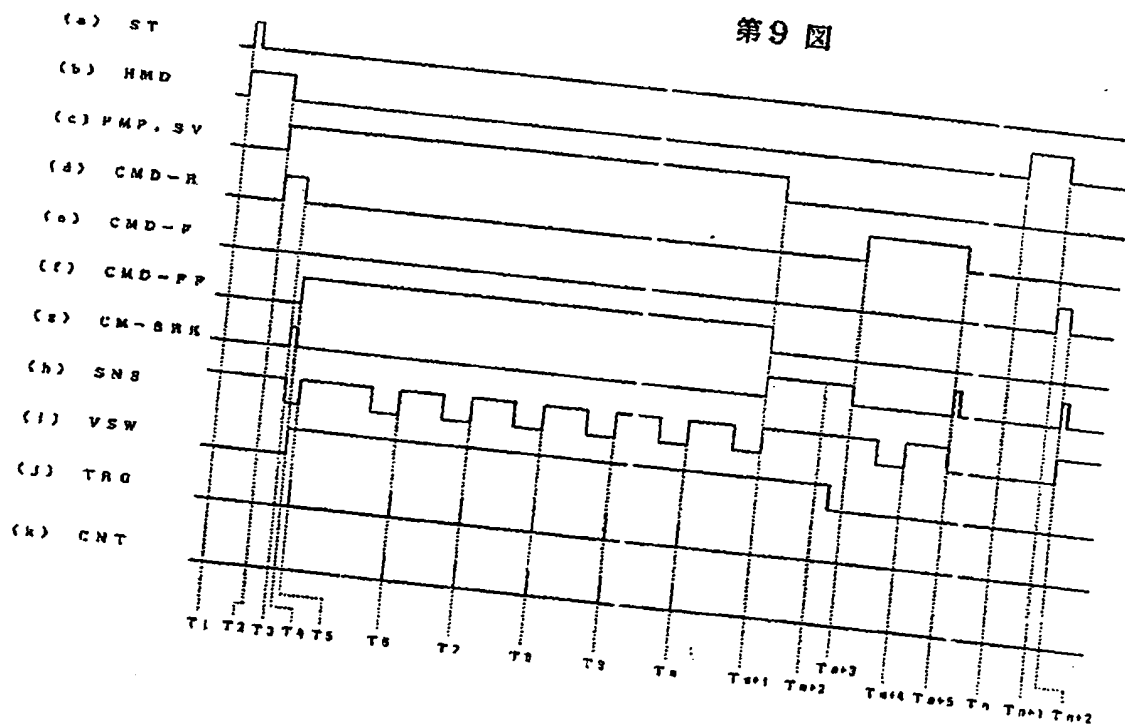


第 6 区 (D)

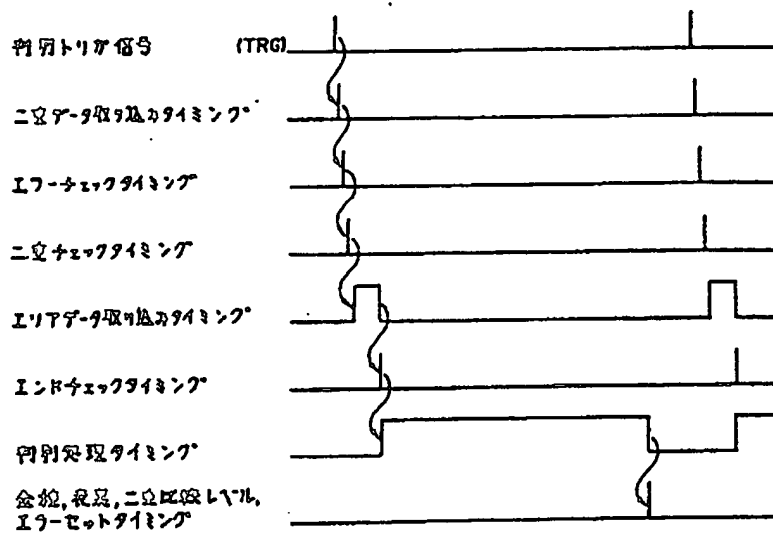




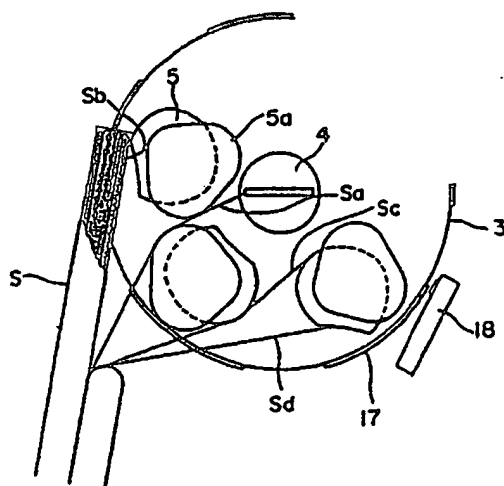
第9 図



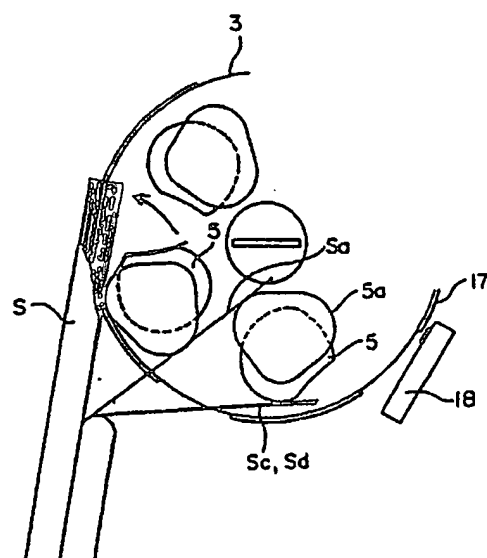
第10図



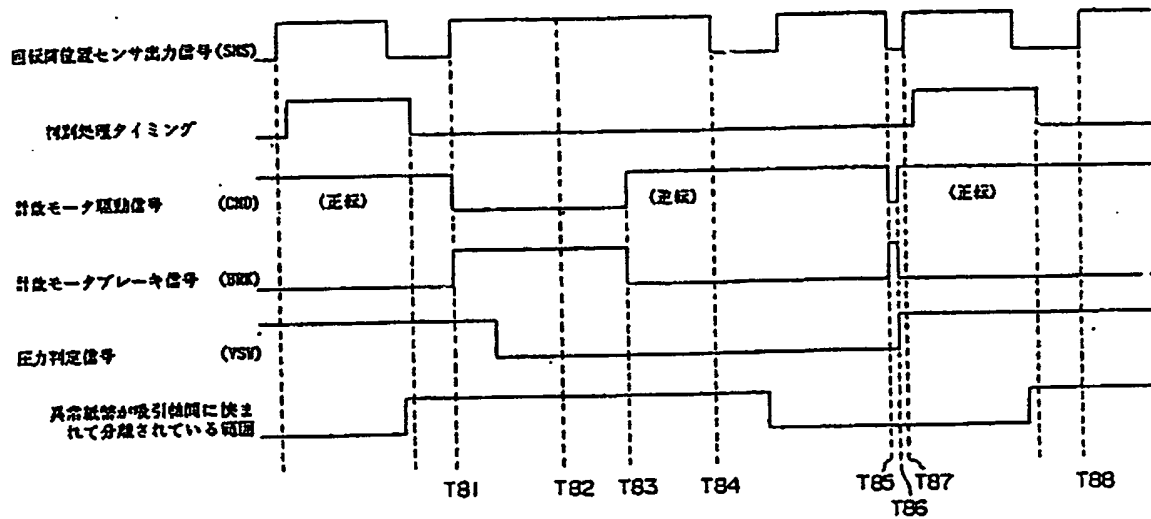
第11図



第12図



第13図



第14図

